

# Análisis Matemático

Víctor de Juan Sanz

13/14 C1

# Índice

<b>1</b>	<b>Contenido de la asignatura</b>	<b>2</b>
1.1	Preliminares . . . . .	2
1.2	Teorema función inversa, implícita y rango . . . . .	2
1.3	Mínimos y máximos condicionados . . . . .	2
1.4	Subvariedades diferenciales . . . . .	2
1.5	Integración en subvariedades diferenciales . . . . .	2
1.6	Teorema de Stokes . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Preliminares del análisis matemático</b>	<b>3</b>
2.1	Producto escalar, norma y distancia . . . . .	3
2.2	Relación norma - producto escalar . . . . .	7
2.3	Equivalencia de normas . . . . .	8
<b>3</b>	<b>Topología</b>	<b>11</b>
3.1	Conexión . . . . .	13
<b>4</b>	<b>Funciones continuas, abiertos y cerrados</b>	<b>14</b>
4.1	Aplicaciones lineales . . . . .	15
4.2	Norma de matrices . . . . .	16
<b>5</b>	<b>Límite</b>	<b>17</b>
<b>6</b>	<b>Diferenciación</b>	<b>19</b>
6.1	Regla de la cadena: . . . . .	21
6.2	Extensiones del teorema del Valor Medio . . . . .	22
6.3	Derivada direccional: . . . . .	24
6.4	Derivadas iteradas: . . . . .	25
6.5	Máximos y mínimos . . . . .	26
6.5.1	Resultados de álgebra lineal . . . . .	26
6.5.2	Ejemplos . . . . .	28
6.6	Máximos y mínimos absolutos . . . . .	28
6.6.1	Ejemplos . . . . .	29
6.7	Desarrollo de Taylor . . . . .	30
<b>7</b>	<b>Teoremas de la función implícita y la función inversa</b>	<b>31</b>
<b>8</b>	<b>Ejercicios</b>	<b>38</b>
8.1	Hoja 1 . . . . .	38
8.2	Hoja 2 . . . . .	39
8.3	. . . . .	39
<b>9</b>	<b>Convergencia y continuidad</b>	<b>40</b>

Datos de interés:  
Jesus García Azorero  
Despacho: 17-608  
Correo: [jesus.azorero@uam.es](mailto:jesus.azorero@uam.es)

## **1. Contenido de la asignatura**

### **1.1. Preliminares**

Repaso de contenidos de Cálculo II como conjuntos abiertos y cerrados, gradiente ...

### **1.2. Teorema funcion inversa, implicita y rango**

Aplicación a funciones no lineales de los teoremas fundamentales de cálculo II

### **1.3. Mínimos y máximos condicionados**

Multiplicadores de Lagrange

### **1.4. Subvariedades diferenciales**

Objetos de dimensión  $n$  en espacios de dimensión  $m$  ( $n < m$ ).

### **1.5. Integración en subvariedades diferenciales**

### **1.6. Teorema de Stokes**

Demostración del teorema con lenguaje de las formas diferenciales.

## 2. Preliminares del análisis matemático

A lo largo del curso vamos a trabajar en  $\mathbb{R}^n = (x_1, \dots, x_n)$   $x_j \in \mathbb{R}, j = 1, \dots, N$

### 2.1. Producto escalar, norma y distancia

Durante todo el año denotaremos al vector  $(x_1, x_2, \dots, x_n)$  como  $\bar{x}$  por comodidad.

**Definición 2.1 Producto escalar euclídeo.**

$$\langle \bar{x}, \bar{y} \rangle = \sum_{i=1}^N x_i y_i$$

Propiedades:

- $\langle \lambda \bar{x}, \bar{y} \rangle = \lambda \langle \bar{x}, \bar{y} \rangle$
- $\langle \bar{x} + \bar{y}, \bar{z} \rangle = \langle \bar{x}, \bar{z} \rangle + \langle \bar{y}, \bar{z} \rangle$
- $\langle \bar{x}, \bar{y} \rangle = \langle \bar{y}, \bar{x} \rangle$
- $\langle \bar{x}, \bar{x} \rangle \geq 0$
- $\langle \bar{x}, \bar{x} \rangle = 0 \Rightarrow \bar{x} = \bar{0}$

Las tres primeras son la consecuencia de que el producto escalar tiene que ser bilineal.

En general, un producto escalar es una matriz definida positiva y se opera de la siguiente manera:

$$\langle \bar{x}, \bar{y} \rangle = (x_1, x_2, \dots, x_N) \cdot \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1N} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{N1} & \dots & a_{NN} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_N \end{pmatrix}$$

**Definición 2.2 Norma euclídea.**

$$\|\bar{x}\| = (\langle \bar{x}, \bar{x} \rangle)^{\frac{1}{2}} = \dots = \left( \sum_{i=1}^N x_i^2 \right)^{\frac{1}{2}}$$

Propiedades:

- $\|\bar{x}\| = 0 \Leftrightarrow \bar{x} = \bar{0}$
- Homogeneidad:  $\|\lambda \bar{x}\| = |\lambda| \|\bar{x}\|$
- Desigualdad triangular:  $\|\bar{x} + \bar{y}\| \leq \|\bar{x}\| + \|\bar{y}\|$

**Lema 2.3.**  $||\bar{x}|| = (\bar{x} * \bar{x})^{\frac{1}{2}}$  para cualquier producto escalar  $*$ .

**Definición 2.4 Norma.** Cualquier operación que cumpla las 3 propiedades anteriores es una norma.

En general se tiene  $||\cdot||_p, p \in \mathbb{N}$  y se definen todas de la misma forma:

$$||\bar{x}||_p = \left( \sum_{i=1}^N |x_i|^p \right)^{\frac{1}{p}}$$

Hay tres casos particulares, la norma uno

$$||\bar{x}||_1 = |x_1| + |x_2| + \dots + |x_n|$$

La norma 2, que es la norma euclídea

y la norma infinito

$$||\bar{x}||_{\infty} = \text{máx} \{ |x_1|, |x_2|, \dots, |x_n| \}$$

Vamos a demostrar que la norma  $p$  cumple las 3 propiedades de una norma. Para ello, nos apoyaremos en dos teoremas previos:

**Teorema 2.5** (Desigualdad de Young). Sea  $p > 1$  y tomamos  $p'$  tal que  $\frac{1}{p} + \frac{1}{p'} = 1$  (exponente conjugado). Entonces:

$$|ab| \leq \frac{1}{p} \cdot |a|^p + \frac{1}{p'} |b|^{p'}$$

**Demostración.** Se utiliza la idea de la función logaritmo, que es cóncava<sup>1</sup> y creciente. Tomando 2 puntos  $A$  y  $B$  tenemos la condición de concavidad

$$t \log A + (1 - t) \log B \leq \log(tA + (1 - t) \cdot B)$$

. Utilizando la derivada hallamos la ecuación de la recta que pasa por  $A$  y por  $B$  y tomamos un punto que dista  $t$  de  $A$  y  $(1 - t)$  de  $B$ . Como la función es cóncava sabemos que ese valor será menor que el valor del logaritmo en un punto  $t$  entre  $A$  y  $B$ .

Tomando  $A = |a|^p$ ,  $B = |b|^{p'}$  y  $t = \frac{1}{p} \rightarrow 1 - t = \frac{1}{p'}$  tenemos que

$$\begin{aligned}
\frac{1}{p} \cdot \log|a|^p + \frac{1}{p'} \cdot \log|b|^{p'} &\leq \log \left( \frac{1}{p}|a|^p + \frac{1}{p'}|b|^{p'} \right) \\
\log|a| + \log|b| &\leq \log \left( \frac{1}{p}|a|^p + \frac{1}{p'}|b|^{p'} \right) \\
\log|ab| &\leq \log \left( \frac{1}{p}|a|^p + \frac{1}{p'}|b|^{p'} \right) \\
|ab| &\leq \frac{1}{p}|a|^p + \frac{1}{p'}|b|^{p'}
\end{aligned}$$

□

**Teorema 2.6** (Desigualdad de Hölder). *Se trata de una generalización de la desigualdad de Cauchy-Schwarz, que ocurre en el caso  $p = 2$*

$$\sum_{i=1}^N |x_i y_i| \leq \|\bar{x}\|_p \|y_i\|_p$$

*Demostración.* Tomamos

$$\begin{aligned}
a_i &= \frac{|x_i|}{\|\bar{x}\|_p} \\
b_i &= \frac{|y_i|}{\|\bar{y}\|_{p'}}
\end{aligned}$$

Tenemos que

$$a_i b_i \leq \frac{1}{p} a_i^p + \frac{1}{p'} b_i^{p'}$$

Sustituimos:

$$\frac{|x_i|}{\|\bar{x}\|_p} \cdot \frac{|y_i|}{\|\bar{y}\|_{p'}} \leq \frac{|x_i|^p}{p \cdot \|\bar{x}\|_p^p} + \frac{|y_i|^{p'}}{p' \cdot \|\bar{y}\|_{p'}^{p'}}$$

Tomamos sumatorios y, teniendo en cuenta que  $\|\bar{x}\|_p^p = \sum |x_i|^p$ , nos queda

$$\frac{1}{\|\bar{x}\|_p \|\bar{y}\|_{p'}} \cdot \sum_{i=1}^N |x_i y_i| \leq \frac{1}{p \|\bar{x}\|_p^p} \sum |x_i|^p + \frac{1}{p' \|\bar{y}\|_{p'}^{p'}} \sum |y_i|^{p'} = \frac{1}{p} + \frac{1}{p'} = 1$$

□

Una vez probadas las dos desigualdades anteriores, pasamos a probar la desigualdad triangular:

*Demostración.* El objetivo es demostrar que

$$\|\bar{x} + \bar{y}\|_p \leq \|\bar{x}\|_p + \|\bar{y}\|_p$$

y vamos a hacerlo en varios pasos.

Para evitarnos las raíces empezamos con  $\|\bar{x} + \bar{y}\|_p^p$

$$\begin{aligned} \|\bar{x} + \bar{y}\|_p^p &= \sum_1^N |x_i + y_i|^p = \sum_1^N |x_i + y_i| \cdot |x_i + y_i|^{p-1} = \\ &= \sum_1^N |x_i| \cdot |x_i + y_i|^{p-1} + \sum_1^N |y_i| \cdot |x_i + y_i|^{p-1} \end{aligned}$$

Utilizando la desigualdad de Hölder (2.6) tenemos:

$$\|\bar{x} + \bar{y}\|_p^p \leq \sum (|x_i|^p)^{\frac{1}{p}} \cdot \underbrace{\sum \left( (|x_i + y_i|^{p-1})^{p'} \right)^{\frac{1}{p'}}}_* + \sum (|y_i|^p)^{\frac{1}{p}} \cdot \underbrace{\sum \left( (|x_i + y_i|^{p-1})^{p'} \right)^{\frac{1}{p'}}}_*$$

Por ser  $p$  y  $p'$  exponentes conjugados es fácil comprobar que  $1 - \frac{1}{p'} = \frac{1}{p}$   
Sacamos factor común y pasamos al otro lado obteniendo (PASO INTERMEDIO?)

$$\left( \sum_1^N |x_i + y_i|^p \right)^{\overbrace{\left( 1 - \frac{1}{p'} \right)}^p} = \|\bar{x} + \bar{y}\|_p^p \leq \|\bar{x}\|_p^p + \|\bar{y}\|_p^p$$

*Guille: esta demostración es muy, muy rara.*

□

EJERCICIO PROPUESTO: Tomamos en el plano el conjunto de los puntos cuya norma es 1. Tomando en la norma  $p=2$  sale la circunferencia. ¿Y en  $p=3$ ?

**Observación:** Estos argumentos se pueden utilizar para demostrar

$$\int |f \cdot g| \, dx \leq \left( \int |f|^p \, dx \right)^{\frac{1}{p}} \cdot \left( \int |g|^{p'} \, dx \right)^{\frac{1}{p'}}$$

**Definición 2.7 Distancia euclídea.**

$$d(\bar{x}, \bar{y}) = \|\bar{y} - \bar{x}\|$$

Propiedades:

- La distancia es siempre positiva:  $d(\bar{x}, \bar{y}) \geq 0$
- $d(\bar{x}, \bar{x}) = 0$
- Simetría:  $d(\bar{x}, \bar{y}) = d(\bar{y}, \bar{x})$
- Desigualdad triangular  $d(\bar{x}, \bar{z}) \leq d(\bar{x}, \bar{y}) + d(\bar{y}, \bar{z})$ . La distancia entre 2 puntos es menor o igual en línea recta que pasando por un punto intermedio.

**Definición 2.8 Distancia.** Cualquier operación que cumpla las 3 propiedades anteriores es una distancia.

**Recapitulando** Con un producto escalar puedo definir una norma y con esa norma puedo definir una distancia. Pero... ¿Podemos definir una norma que no venga de un producto escalar y/o alguna distancia que no provenga de una norma? Sí, por ejemplo

$$\tilde{d}(\bar{x}, \bar{y}) = |\arctan(y) - \arctan(x)|$$

No cuesta mucho comprobar que cumple las 3 propiedades de una distancia. Además, esta distancia es cuanto menos curiosa porque nunca será mayor de  $\pi$ .

Podemos comprobar que si existiera una norma que midiese esta distancia tendríamos

$$\|\tilde{x}\| = \tilde{d}(\bar{x}, \bar{0}) = |\arctan(x)|$$

pero esto no cumple la propiedad:  $\|\lambda \tilde{x}\| = |\arctan(\lambda x)| \neq |\lambda| |\arctan(x)| = |\lambda x| \|\tilde{x}\|$  ya que ninguna distancia puede ser mayor que  $\pi$  y tomando un  $\lambda > \pi$  se produciría la contradicción.

## 2.2. Relación norma - producto escalar

**Teorema 2.9.** Supongamos que tengo un producto escalar  $*$  y una norma asociada

$$\|\bar{x}\| = (\bar{x} * \bar{x})^{\frac{1}{2}}$$

. Entonces

$$\|\bar{x} + \bar{y}\|^2 = \|\bar{x}\|^2 + \|\bar{y}\|^2 + 2(\bar{x} * \bar{y})$$



*Demostración.*

$$||\bar{x} + \bar{y}||^2 = (\bar{x} + \bar{y}) * (\bar{x} + \bar{y}) = \bar{x} * \bar{x} + \bar{x} * \bar{y} + \bar{y} * \bar{x} + \bar{y} * \bar{y} = ||\bar{x}||^2 + ||\bar{y}||^2 + 2(\bar{x} * \bar{y})$$

□

Esa norma asociada al producto escalar tiene dos propiedades importantes:

- Paralelogramo:  $||\bar{x} + \bar{y}||^2 + ||\bar{x} - \bar{y}||^2 = 2(||\bar{x}||^2 + ||\bar{y}||^2)$
- Polarización:  $||\bar{x} + \bar{y}||^2 - ||\bar{x} - \bar{y}||^2 = 4(\bar{x} * \bar{y})$

## 2.3. Equivalencia de normas

Sea  $||\cdot||$  una norma en  $\mathbb{R}^N$ . Si intento calcular la norma de un vector  $\bar{x}$

$$||\bar{x}|| = \left\| \sum_{i=1}^N x_i e_i \right\| \leq \sum_{i=1}^N ||x_i e_i|| = \sum_{i=1}^N |x_i| \cdot ||e_i||$$

Tenemos:  $||\bar{x}|| \leq \sum_{i=1}^N c_i |x_i|$  siendo  $c_i = ||e_i||$ . Aplicando Cauchy-Schwarz nos queda

$$\sum_{i=1}^N (c_i^2)^{\frac{1}{2}} \cdot \sum_{i=1}^N (|x_i|^2)^{\frac{1}{2}}$$

Es decir, puedo controlar cualquier norma con una constante y la norma euclídea:

$$|||\bar{x}||| \leq C ||x||_2$$

En particular,  $0 \leq |||\bar{x}_n - \bar{x}||| \leq c ||\bar{x}_n - \bar{x}||$ .

**Observación:** Aplicar Holder en vez de Cauchy, sale la igualdad con la norma  $p$  y no con la euclídea.

**Aplicación:** Sea  $F(\bar{x}) = |||\bar{x}|||$  y  $F : \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}$

$$|F(\bar{x}) - F(\bar{y})| = |||\bar{x} - \bar{y}||| = |||\bar{x} - \bar{y}||| \leq C ||\bar{x} - \bar{y}||$$

Utilizando:  $|||\bar{a} - \bar{b}||| \geq |||\bar{a}||| - |||\bar{b}|||$  <sup>2</sup>

**Interpretación del resultado:** Cualquier norma en  $\mathbb{R}^n$  es CONTINUA respecto de la norma euclídea. <sup>3</sup>

<sup>2</sup>(la desigualdad triangular con restas, que se saca con un simple cambio de variable)

<sup>3</sup>Continua si la tomas como una función de  $\mathbb{R}^N$  en  $\mathbb{R}$

**Teorema 2.10** (Relación norma  $\leftrightarrow$  producto escalar).  $\|\cdot\|$  una norma cualquiera de  $\mathbb{R}^N$  proviene de un producto escalar si y sólo si la norma satisface la identidad del paralelogramo.

*Demostración.* En el apartado anterior (2.2) demostramos la implicación hacia la derecha. Vamos a demostrar la recíproca: Suponemos que la norma satisface la identidad del paralelogramo:

$$\|\bar{a} + \bar{b}\|^2 + \|\bar{a} - \bar{b}\|^2 = 2\|\bar{a}\|^2 + 2\|\bar{b}\|^2 \quad (1)$$

Queremos probar que existe un producto escalar  $*$  tal que  $\|\bar{x}\| = (\bar{x} * \bar{x})^{\frac{1}{2}}$ , así que definimos uno utilizando la identidad de polarización:

$$\bar{x} * \bar{y} = \frac{1}{4} (\|\bar{x} + \bar{y}\|^2 - \|\bar{x} - \bar{y}\|^2) \quad (2)$$

Queremos probar que, efectivamente,  $*$  es un producto escalar, así que tenemos que demostrar las siguientes propiedades:

1.  $\bar{x} * \bar{y} = \bar{y} * \bar{x}$ .
2.  $\bar{x} * \bar{x} \geq 0 \quad \forall \bar{x}$
3.  $(\bar{x} * \bar{x}) = 0 \Leftrightarrow \bar{x} = \bar{0}$
4.  $(\lambda \bar{x}) * \bar{y} = \lambda (\bar{x} * \bar{y})$
5.  $(\bar{x} + \bar{y}) * \bar{z} = \bar{x} * \bar{z} + \bar{y} * \bar{z}$

Las propiedades 1, 2 y 3 son triviales. Vamos con 4 y 5

**Demostración de la 4ª propiedad** Demostraremos que se cumple por inducción cuando  $\lambda \in \mathbb{N}$ . Primero probamos para  $\lambda = 2$ .

$$\begin{aligned} (2\bar{x}) * \bar{y} &= \text{usando (2)} \\ &= \frac{1}{4} (\|2\bar{x} + \bar{y}\|^2 - \|2\bar{x} - \bar{y}\|^2) = \\ &= \frac{1}{4} \left( \|\underbrace{\bar{x}}_a + \underbrace{\bar{x} + \bar{y}}_b\|^2 - \|\underbrace{\bar{x}}_a + \underbrace{\bar{x} - \bar{y}}_{-b}\|^2 \right) = \text{usando (1)} \\ &= \frac{1}{4} (2\|\bar{x}\|^2 + 2\|\bar{x} + \bar{y}\|^2) = \\ &= 2\frac{1}{4} (\|\bar{x} + \bar{y}\|^2 - \|\bar{x} - \bar{y}\|^2) = 2(\bar{x} * \bar{y}) \end{aligned}$$

Conclusión: si  $\lambda = 2$  vemos que sale fuera y por lo tanto se cumple.

Paso 2 de la inducción: buscamos demostrar la propiedad con  $\lambda = n$  con  $n \in \mathbb{N}$

$$\begin{aligned}
 (n\bar{x}) * \bar{y} &= \text{usando (2)} \\
 &= \frac{1}{4} (|||n\bar{x} + \bar{y}|||^2 - |||n\bar{x} - \bar{y}|||^2) = \\
 &= \frac{1}{4} \left( ||| \underbrace{(n-1)\bar{x} + \bar{x}}_a + \underbrace{\bar{y}}_b |||^2 - ||| \underbrace{(n-1)\bar{x} + \bar{x}}_a - \underbrace{\bar{y}}_b |||^2 \right) = \text{usando (1)} \\
 &= \dots = 2(\bar{x} * \bar{y}) + (n-2)(\bar{x} * \bar{y}) = \text{usando hip. de inducción} \\
 &= n(\bar{x} * \bar{y})
 \end{aligned}$$

Queda demostrado por lo tanto para  $\lambda \in \mathbb{N}$ . Falta ahora demostrarlo para el resto de conjuntos de números.

**Para**  $\lambda \in \mathbb{Z}$  utilizaremos  $(-\bar{x}) * \bar{y} = -(\bar{x} * \bar{y})$  y podremos usar la demostración de los naturales.

**Para**  $\lambda = n \in \mathbb{Q}$  con  $n = \frac{p}{q}$ , siendo  $p$  y  $q$  primos entre sí, vemos que

$$\left(\frac{p}{q}\bar{x}\right) * \bar{y} = \frac{q \left(\left(\frac{p}{q}\bar{x}\right) * \bar{y}\right)}{q} = \frac{\left(q \cdot \frac{p}{q}\bar{x}\right) * \bar{y}}{q} = \frac{(p\bar{x} * \bar{y})}{q}$$

que tal y como habíamos demostrado antes es igual a  $\frac{p(\bar{x} * \bar{y})}{q}$ , con lo que queda demostrado también para los racionales.

Por último, queremos demostrarlo cuando  $\lambda \in \mathbb{R}$

$\lambda = \liminf nr_n$ . Utilizaremos el resultado previo de que cualquier norma es continua.

$\bar{x}, \bar{y}$  fijos.

Revisar: Los  $|||r_n\bar{x} + \bar{y}|||^2$  y  $|||r_n\bar{x} - \bar{y}|||^2$  son continuos.

$$\begin{aligned}
 \alpha\bar{x} * \bar{y} &= \frac{1}{4} (|||r_n\bar{x} + \bar{y}|||^2 - |||r_n\bar{x} - \bar{y}|||^2) = \\
 \lim_{n \rightarrow \infty} (|||r_n\bar{x} + \bar{y}|||^2 - |||r_n\bar{x} - \bar{y}|||^2) &= \lim_{n \rightarrow \infty} (r_n\bar{x} * \bar{y}) = \\
 \lim_{n \rightarrow \infty} r_n(\bar{x} * \bar{y}) &= \alpha(\bar{x} * \bar{y})
 \end{aligned}$$

WTF es esto.

**Demostración de la 4 propiedad:**

$$\begin{aligned}
 A &= (\bar{x} + \bar{y}) * \bar{z} = \frac{1}{4} (|||\bar{x} + \bar{y} + \bar{z}|||^2 - |||\bar{x} + \bar{y} - \bar{z}|||^2) \\
 B &= \bar{x} * \bar{z} = \frac{1}{4} (|||\bar{x} + \bar{z}|||^2 - |||\bar{x} - \bar{z}|||^2) \\
 C &= \bar{y} * \bar{z} = \frac{1}{4} (|||\bar{y} + \bar{z}|||^2 - |||\bar{y} - \bar{z}|||^2)
 \end{aligned}$$

Demostraremos que  $A - B - C = 0$

COMPLETAR la comprobación.

□

**Observación:**  $d(\bar{x}, \bar{y}) = |||\bar{x} - \bar{y}|||$  para alguna norma  $||| \cdot ||| \Leftrightarrow (d(\bar{x} + \bar{z}) + d(\bar{y} + \bar{z}) = d(\bar{x}, \bar{y}) \wedge d(\lambda \bar{x}, \lambda \bar{y}) = |\lambda| d(\bar{x}, \bar{y}))$

### 3. Topología

**Definición 3.1 Bola.** Se define la bola de radio  $R$  centrada en el punto  $\bar{x}_0$  como

$$B_R(\bar{x}_0) = \{\bar{x} \in \mathbb{R}^N \mid \underbrace{d(\bar{x}, \bar{x}_0)}_{=||\bar{x} - \bar{x}_0||} < R\}$$

Para evitar jaleos, al tratar la distancia vamos a tomar la norma euclídea. Como todas las normas son equivalentes, nos da igual tomar una que otra.

**Definición 3.2 Conjunto abierto.** Un conjunto  $A \subset \mathbb{R}^N$  es abierto si y sólo si  $\forall \bar{a} \in A \exists \varepsilon > 0 \mid B_\varepsilon(\bar{a}) \subset A$

**Definición 3.3 Conjunto cerrado.** Un conjunto  $B \subset \mathbb{R}^N$  es cerrado si y sólo si su complementario  $B^c = \mathbb{R}^N - B$  es abierto.

**Teorema 3.4** (Caracterización de cerrados en términos de sucesiones). *Un conjunto  $B \subset \mathbb{R}^N$  es cerrado si y sólo si para cualquier sucesión convergente  $\{x_n\} \subset B$  se cumple que  $\lim x_n \in B$ .*

**Teorema 3.5** (Operaciones con conjuntos abiertos y cerrados). *Suponemos conjuntos de dimensión finita:*

- Unión arbitraria de abiertos  $\rightarrow$  abierto
- Intersección finita de abiertos  $\rightarrow$  abierto
- Unión finita de cerrados  $\rightarrow$  cerrado
- Intersección arbitraria de cerrados  $\rightarrow$  cerrado

**Definición 3.6 Punto de acumulación.** La idea intuitiva es aquellos puntos a los que puedo llegar en el límite, es decir, puntos que a su alrededor a una distancia arbitrariamente pequeña existen otros puntos del conjunto.

$$A \subset \mathbb{R}^N, a \in (A) \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 (B_\varepsilon(a) \setminus \{a\}) \cap A \neq \emptyset$$

Siendo  $(A)$  es el conjunto de los puntos de acumulación.

**Definición 3.7 Frontera.** La frontera  $\partial A$  de un conjunto  $A$  son aquellos puntos para los que en su entorno (para cualquier  $\varepsilon$ ) hay puntos tanto del conjunto como puntos de fuera del conjunto.

$$a \in \partial A \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \quad B_\varepsilon(a) \cap A \neq \emptyset \wedge B_\varepsilon(a) \cap A^C \neq \emptyset$$

**Definición 3.8 Interior.** El interior es el conjunto abierto más grande que está contenido en el conjunto  $A$ .

**Definición 3.9 Cierre.** El cierre de un conjunto  $AA$  es el conjunto cerrado más pequeño en el que está contenido  $A$ .

**Observación:** Cierre e interior no los vamos a definir formalmente porque se dan por supuesto.

**Definición 3.10 Conjunto compacto.** Un conjunto que cumpla cualquiera de las 3 propiedades siguientes.

**Teorema 3.11** (Conjunto cerrado y acotado). Sea  $K \subset \mathbb{R}^N$ . Son equivalentes:

1.  $K$  cerrado y acotado.
2. Para cualquier sucesión  $\{x_n\} \subset K$ , podemos encontrar una subsucesión convergente  $\{x_{n_j}\} \subset \{x_n\}$  con  $\lim x_{n_j} \in K$ .
3. Dado cualquier recubrimiento  $\{A_i\}$  abierto de modo que  $K \subset \cup \{A_i\}$  puedo encontrar un recubrimiento finito  $\{A_j\}, j = 1, \dots, M \quad K \subset \bigcup_{i=1}^M A_i$

*Demostración.*

**2 implica 1** Supongamos que  $K$  no estuviera acotado (negamos la propiedad 1). Consideremos una sucesión de vectores  $\{x_n\}$  de tal forma que  $\|x_n\| = n$ , creciente y no acotada, pero con todos los elementos en  $K$ . Es imposible encontrar una subsucesión convergente, lo que contradice 2.

Si, por otra parte,  $K$  no fuera cerrado, tendríamos que la frontera está fuera del conjunto, y podemos encontrar una sucesión  $\{x_n\}$  con  $\lim x_n \in \partial K$ , lo que contradice 2.

**1 implica 2** Sea  $K \subset \mathbb{R}^N$  cerrado y acotado,  $\{\bar{x}_n\} \subset K$  y  $\bar{x}_n = x_n^i$  tenemos

$$\{\bar{x}_n\} \subset K \subset B_R(\bar{0}) \Rightarrow \|X_N\| \leq R, \forall N \Rightarrow |X_n^j| \leq R$$

Ahora vamos a aplicar el argumento de bisección <sup>4</sup> para seleccionar la sucesión que nos interesa.

Para ello recordamos el criterio de Cauchy:

$$A_N \subset \mathbb{R} \text{ convergente} \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \text{ } \not\! / \text{ } n, m > n_0 \Rightarrow |a_n - a_m| < \varepsilon$$

Con el criterio de bisección podemos encontrar una subsucesión convergente de la siguiente manera: definimos una subsucesión que converja a la primera coordenada, después con el mismo criterio podemos arreglar la sucesión para que converja a la segunda coordena.

*Aquí también pasa algo muy raro.* □

**Teorema 3.12.** *Sea  $K \subset \mathbb{R}$  un conjunto compacto. Entonces,  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  es continua en  $K$  si existen  $x_m, x_M \in K$   $\not\! / \text{ } F(x_m) \leq F(x) \leq F(x_M) \forall x \in K$ .*

*Es decir,  $F$  es continua en  $K$  si alcanza su máximo y su mínimo en el conjunto.*

**Demostración.** Primero, vamos a **demostrar que el conjunto está acotado superiormente**. Por reducción al absurdo, se puede encontrar una subsucesión convergente que por ser compacto tiene que ser convergente a un elemento perteneciente al conjunto, pero esa sucesión por ser no acotada tenemos:  $\exists \bar{x}_n \in K \text{ } \not\! / \text{ } F(\bar{x}_n) \geq n$

Paso 1.2) De manera totalmente análoga.

Paso 2) Vamos a demostrar la existencia de  $x_M$ : Por ser un conjunto acotado, tenemos un supremo en ese conjunto. ¿Ese supremo pertenecerá al conjunto?. Si no perteneciera, podríamos encontrar una subsucesión convergente al supremo lo que contradice la condición de acotado.

WTF. □

**Aplicación:**  $F(\bar{x}) = ||\bar{x}||$  una norma (que ya sabemos que es continua):

*Conclusión:*  $m ||x|| \leq ||\bar{x}|| \leq C ||x||$

**Teorema 3.13.** *En  $\mathbb{R}^N$  TODAS las normas son equivalentes.*

### 3.1. Conexión

**Definición 3.14 Conexión por caminos.** Dados  $a, b \in C$  podemos encontrar una aplicación continua  $\varphi : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^N$  tal que  $\varphi(0) = a$  y  $\varphi(1) = b$  con  $\varphi(t) \in C \forall t \in [0, 1]$ .

Es decir,  $C$  es conexo por caminos si podemos encontrar una "línea", un camino que una dos puntos cualquiera del conjunto y que además no se salga del conjunto.

**Definición 3.15 Conexión por abiertos.**  $C$  es conexo por conjuntos si para cualquier par de abiertos  $A, B \subset \mathbb{R}^N / C \subset A \cup B$  se cumple que, si  $A \cap C \neq \emptyset \wedge B \cap C \neq \emptyset$  entonces  $A \cap B \neq \emptyset$ .

Esto es equivalente a decir que  $C$  no puede ser expresado como unión de dos conjuntos disjuntos.

**Observación:**

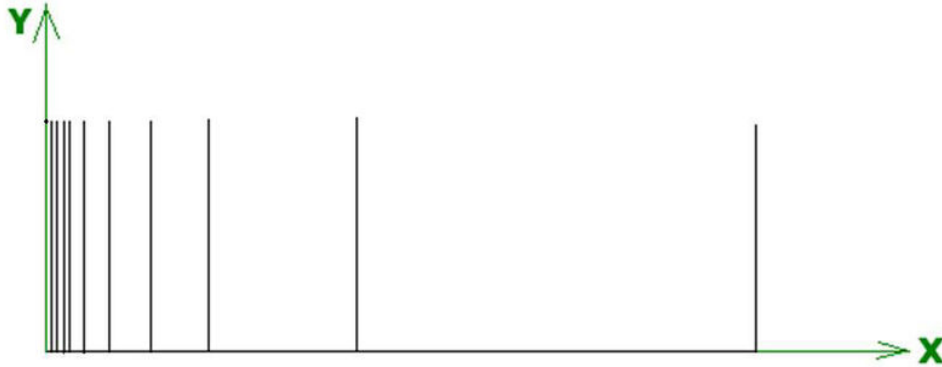


Figura 1: Conjunto *peine*

Es curioso comprobar que estas 2 definiciones no son equivalentes. Si tomamos el conjunto peine (figura 1)

$$\{(x, 0), x \in (0, 1]\} \cup \{(0, y), y \in (0, 1]\} \cup \left\{ \bigcup_{n=1}^{\infty} \left( \frac{1}{n}, y \right), y \in [0, 1] \right\}$$

Podemos razonar que sí es conexo por caminos, pero no según la otra definición.

## 4. Funciones continuas, abiertos y cerrados

Sea  $F$  continua:

- 1)  $A$  abierto  $\nRightarrow F(A)$  abierto.
- 2)  $B$  cerrado  $\nRightarrow F(B)$  cerrado.

$$F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^N$$

Definimos

$$F^{-1}(A) = \{\bar{x} \in \mathbb{R}^N / F(\bar{x}) \in A\}$$

**Teorema 4.1 (Función inversa).** ■  $F$  continua  $\wedge A$  abierto  $\Rightarrow F^{-1}(A)$  abierto.

■  $F$  continua  $\wedge B$  cerrado  $\Rightarrow F^{-1}(A)$  cerrado.

**Aplicación:**

$$M = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + \cos(x|y|) - e^z < 1\}$$

$$F(x, y, z) = x^2 + \cos(x|y|) - e^z < 1$$

$$M = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3\}$$

COMPLETAR

*Demostración.* 1)

$$\bar{x} \in F^{-1}(A) \text{ Queremos hallar } R > 0 \mid B_R(\bar{x}) \subset F^{-1}(A)$$

$$\bar{x} \in F^{-1}(A) \Leftrightarrow F(\bar{x}) \in A$$

$$\exists \varepsilon > 0 \mid B_\varepsilon(F(\bar{x})) \subset A$$

$$\text{es decir: si } \|\bar{z} - F(\bar{x})\| < \varepsilon \Rightarrow \bar{z} \in A$$

$$F \text{ continua} \Rightarrow \exists \delta > 0 \mid \underbrace{\|\bar{x} - \bar{s}\|}_{\bar{s} \in B_R(\bar{x})} < \delta \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \|F(\bar{x}) - F(\bar{s})\| < \varepsilon. \text{ en particular, } F(\bar{s}) \in A; s \in F^{-1}(A)$$

Conclusión: Hemos encontrado un  $\delta > 0$  tal que  $s \in B_R(\bar{x}) \Rightarrow s \in F^{-1}(A)$ . □

## 4.1. Aplicaciones lineales

Sea:  $L : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^M$

$$L \text{ es lineal} \Leftrightarrow L(\lambda \bar{x}) = \lambda L(\bar{x}) \wedge L(\bar{x} + \bar{y}) = L(\bar{x}) + L(\bar{y})$$

Además, toda aplicación lineal se puede escribir en forma de matriz.

$$L(\bar{x}) = A\bar{x} = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

**Teorema 4.2.**  $L \text{ lineal} \Rightarrow L \text{ continua.}$

*Demostración.*

$$L(\bar{x}) = \begin{pmatrix} A_1 & \rightarrow \\ \vdots & \vdots \\ A_n & \rightarrow \end{pmatrix}$$

COMPLETAR

□



## 4.2. Norma de matrices

$$F: \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$\bar{x} \rightarrow F(\bar{x}) = \underbrace{\|A\bar{x}\|}_{L(\bar{x})}$$

F es continua.

Sabemos que existe  $c > 0$  tal que  $\|A\bar{x}\| \leq C\|\bar{x}\|$ , es decir,  $\|A\bar{x}\| \leq C$  si  $\|\bar{x}\| = 1$ .

$$M = \{\|A\bar{x}\| \mid \|\bar{x}\| = 1\} \subset \mathbb{R}$$

<sup>5</sup> La mejor constante  $C$  es la cota superior mínima (supremo) que vamos a llamar  $\alpha$ .

$\alpha \in M$

$\alpha$  se alcanza en  $M$ , porque  $F$  es continua y  $M$  es compacto.

**Definición 4.3 Norma de una matriz.**

$$\|A\| = \alpha = \max\{\|A\bar{x}\| \mid \|\bar{x}\| = 1\}$$

Ejercicio propuesto: demostrar que  $\|\cdot\|$  es una norma. Demostración de la 4ª propiedad:

$$\begin{aligned} \|A+B\| &= \max\|(A+B)\bar{x}\| = \|(A+B)\bar{x}_{A,B}\| = \|A\bar{x}_{A,B} + B\bar{x}_{A,B}\| \leq \\ &\underbrace{\|A\bar{x}_{A,B}\|}_{\leq \max\|A\bar{x}\| = \|A\|} + \underbrace{\|B\bar{x}_{A,B}\|}_{\|B\|} \end{aligned}$$

**Ejemplo:** COMPLETAR Sea  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -3 & 1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix}$ . Calcular su norma. Resolución: Acabamos

teniendo que maximizar (sabiendo que  $|x| + |y| = 1$ ):  $|x + 2y| + |-3x + y| + |2x| \leq |x| + |2y| + |3x| + |y| + 2|x| = 6|x| + 3|y| \leq 6(|x| + |y|) = 6$  ¿Podemos encontrar un vector  $(x_0, y_0)$  tal que  $\|A(x_0, y_0)^T\|_1 = 6$ ?

Tomando  $x_0 = 1$  y  $y_0 = 0$  lo encontramos.

**Observación:** Coincide con la suma de los valores absolutos de las columnas y escoger el más grande.

Aplicando lo mismo con la norma infinito: COMPLETAR COMPLETAR

**Lema 4.4.** Sea  $A$  una matriz,  $A^T A$  es simétrica.

**Lema 4.5.**  $\underbrace{\langle \bar{x}, A\bar{y} \rangle}_{\text{Producto en } \mathbb{R}^n} = \underbrace{\langle A^T \bar{x}, \bar{y} \rangle}_{\text{Producto en } \mathbb{R}^M}$

---

<sup>5</sup> Conjunto esfera unidad

$A^T A$  diagonalizable ( $N \times N$ ). Dado  $\bar{x} \in \mathbb{R}^N$ .

Desarrollamos en  $B$ :  $\bar{x} = \sum \alpha_i \bar{v}_i$ . Con  $\langle v_i, v_j \rangle = 0$  con  $i \neq j$ .

Calculamos  $\|\bar{x}\| = \sum \alpha_i^2 \langle v_i, v_i \rangle$

$$A^T A \bar{x} = (A^T A) \left( \sum \alpha_i v_i \right) = \sum (\alpha_i \lambda_i \bar{v}_i)$$

Queremos hallar el máximo de  $\|A\bar{x}\|$  cuando  $\|\bar{x}\| = 1$ .

$$\begin{aligned} \|A\bar{x}\|^2 &= \langle A\bar{x}, A\bar{x} \rangle = \langle A^T A \bar{x}, \bar{x} \rangle = \underbrace{\langle \sum \lambda_i \alpha_i v_i, \sum \alpha_i v_i \rangle}_{\langle v_i, v_j \rangle = 0 \text{ con } i \neq j} \\ &= \sum \lambda_i \alpha_i^2 \leq \lambda_{\max} \left( \sum \alpha_i^2 \right) = \lambda_{\max} \end{aligned}$$

**Conclusión:** Hemos demostrado que:

$$\max_{\|\bar{x}\|=1} \|A\bar{x}\| \leq (\lambda_{\max})^{\frac{1}{2}}$$

Este máximo se puede alcanzar tomando  $x$  como el autovector asociado, por lo que el  $\leq$  se convierte en un  $=$ .

## 5. Limite

$$F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^M$$

**Definición 5.1 Límite.**

$$\lim_{\bar{x} \rightarrow \bar{a}} F(\bar{x}) = \bar{L} \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0 \text{ tal que } 0 < \|\bar{x} - \bar{a}\| < \delta \Rightarrow \|F(\bar{x}) - \bar{L}\| < \varepsilon$$

Importante el detalle de  $0 < \|\bar{x} - \bar{a}\|$ , no es un  $\leq$ , porque no se necesita que la función esté si quiera definida en el punto  $\bar{a}$ .

**Teorema 5.2.** Sean  $\bar{x}_n = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^N$  y  $\bar{L} = (L_1, \dots, L_n) \in \mathbb{R}^N$ .

$$x_n \rightarrow \bar{L} \Leftrightarrow (x_1 \rightarrow L_1) \wedge (x_2 \rightarrow L_2) \wedge \dots \wedge (x_n \rightarrow L_n)$$

Idea para el cálculo de límites:

- $\lim_{\bar{x} \rightarrow \bar{a}} F(x) = \lim_{\bar{y} \rightarrow 0} F(\bar{y} + \bar{a})$ .
- Límite a lo largo de rectas.  $\lim_{\bar{x} \rightarrow \bar{a}} F(\bar{x}) \sim \lim F(t\bar{v})$

Si  $\lim F(t\bar{v})$  toma valores distintos dependiendo de  $\bar{v} \Leftrightarrow \nexists \lim_{\bar{x} \rightarrow \bar{0}} F(\bar{x})$

Pero, si  $\forall t \in \mathbb{R}, \lim_{\bar{x} \rightarrow \bar{a}} F(t\bar{v}) = L \Rightarrow \bar{L}$  es el candidato a ser el límite (no tiene porque serlo). El siguiente paso sería demostrar con argumentos de comparación (Sandwich) u otros que  $\lim_{\bar{x} \rightarrow \bar{a}} F(\bar{x}) = L$ .

El contraejemplo es  $f(x, y) = \frac{x \cdot y^2}{x^2 + y^4}$ . Veamos por que:

Nos acercamos al límite por medio de rectas:

$$f(x, y) = f(x, mx) = \frac{x \cdot (mx)^2}{x^2 + (mx)^4} = \frac{m^2 x^3}{(1 + x^2 m^4) x^2}.$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} (f(x, mx)) \rightarrow 0, \forall m \in \mathbb{R}$$

Pero si nos acercamos al límite por medio de  $x = y^2$  tenemos:

$$f(x, y) = f(y^2, y) = \frac{y^2 y^2}{y^4 + y^4} = \frac{y^4}{2y^4} = \frac{1}{2} \neq 0$$

**Conclusión:**

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} (f(x, y)) \neq 0$$

**Teorema 5.3.**  $F$  continua  $\Leftrightarrow$  para cualquier abierto  $A$ ,  $F^{-1}(A)$  es abierto.

**Obsevación:** Si  $F : \omega \subset \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^M \Leftrightarrow$  para cualquier abierto  $A$ ,  $F^{-1}(A) = \omega \cup V$ , con  $V$  abierto.

*Demostración.*  $\Rightarrow$  De este teorema ya teníamos demostrada la implicación  $\Rightarrow$ .

$\Leftarrow$  Queremos probar:

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0 \text{ tal que } \|\bar{x} - \bar{a}\| < \delta \Rightarrow \underbrace{\|F(\bar{x}) - F(\bar{a})\|}_{F(\bar{x}) \in B_\varepsilon(F(\bar{a}))} < \delta$$

Tomamos

$$A = B_\varepsilon(F(\bar{a})) \rightarrow F(\bar{a}) \in A \Rightarrow \bar{a} \in F^{-1}(A)$$

Por hipótesis,  $F^{-1}(A)$  abierto  $\wedge \bar{a} \in F^{-1}(A)$

$$\exists B_\delta(\bar{a}) \subset F^{-1}(A). \text{ Es decir, } \bar{s} \in B_\delta(\bar{a}) \subset F^{-1}(A), s \in F^{-1}(A) \Rightarrow F(s) \in A = B_\varepsilon(F(\bar{a}))$$

□

**Observación:** Este teorema también se cumple para cerrados.

## 6. Diferenciación

*Definición 6.1* .  $F$  diferenciable en  $\bar{a}$  si

$$\begin{aligned} \exists \text{ aplicación lineal } L \text{ tal que } \frac{F(\bar{x}) - F(\bar{a}) - L(\bar{x} - \bar{a})}{\|\bar{x} - \bar{a}\|} &\xrightarrow{\bar{x} \rightarrow \bar{a}} 0 \\ &= \lim_{\bar{h} \rightarrow \bar{a}} \frac{\|F(\bar{a} + \bar{h}) - F(\bar{a}) - L\bar{h}\|}{\|\bar{h}\|} \end{aligned}$$

**Obsevación:**

- Si existe,  $L$  es única.

*Demostración.* Supongamos que existen  $L_1, L_2$ .

$$0 = \lim_{\bar{h} \rightarrow \bar{0}} \frac{F(\bar{a} + \bar{h}) - F(\bar{a}) - L_1\bar{h}}{\|\bar{h}\|} = \lim_{\bar{h} \rightarrow \bar{0}} \frac{F(\bar{a} + \bar{h}) - F(\bar{a}) - L_2\bar{h}}{\|\bar{h}\|}$$

$$\text{Sumando: } 0 = \lim_{\bar{h} \rightarrow \bar{0}} \frac{\|F(\bar{a} + \bar{h}) - F(\bar{a}) - L_1\bar{h}\| + \|F(\bar{a} + \bar{h}) - F(\bar{a}) - L_2\bar{h}\|}{\|\bar{h}\|}$$

$$\text{Obsevación: } \|A - B\| = \|A + (-B)\| \leq \|A\| + \|B\|$$

$$\leq \lim_{\bar{h} \rightarrow \bar{0}} \frac{2 \cdot \|F(\bar{a} + \bar{h}) - F(\bar{a})\| + \|L_1\bar{h}\| + \|L_2\bar{h}\|}{\|\bar{h}\|}$$

Completar la contradicción. □

**Notación:** (Diferencia de  $F$  en  $\bar{a}$ )

$$L \equiv DF(\bar{a})$$

**Proposición:**

$$F \text{ diferenciable en } \bar{a} \Rightarrow F \text{ continua en } \bar{a}$$

*Demostración.*

$$\lim_{\bar{h} \rightarrow \bar{0}} \frac{\|F(\bar{a} + \bar{h}) - F(\bar{a}) - L\bar{h}\|}{\|\bar{h}\|} = 0$$

Esta es la definición de diferenciable. Para que este límite sea 0, el numerador tiene que tender a 0, por lo que  $F(\bar{a} + \bar{h}) - F(\bar{a}) \rightarrow 0$  □

**Obsevación:**  $F$  diferenciable en  $\bar{a}$ .

$$F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^M$$

Sabemos:

$$0 = \lim_{\bar{h} \rightarrow \bar{0}} \frac{\|F(\bar{a} + \bar{h}) - F(\bar{a}) - L\bar{h}\|}{\|\bar{h}\|} = 0$$

En particular (tomando  $h = t\bar{e}_1$ )

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{a}{b} = \lim_{t \rightarrow 0} \underbrace{\left\| \frac{1}{t} F(\bar{a} + t\bar{e}_1) - F(\bar{a}) - L\bar{e}_1 \right\|}_{\bar{W}(t) \in \mathbb{R}^N}$$

Tomando la componente k-esima

$$0 = \lim_{t \rightarrow 0} F\left(\frac{F_K(a + te_i) - F_k(a)}{t} - L_{ki}\right)$$

$$L_{ki} = \lim_{t \rightarrow 0} F\left(\frac{F_k(a + te_i) - F_k(a)}{t}\right) = \frac{\partial F_k}{\partial x_i}(\bar{a})$$

**Nomenclatura:** Aproximación lineal  $\sim$  Diferencial.

Matriz jacobiana  $\sim$  Jacobiana.

**Teorema 6.2.** Matriz asociada a  $DF(\bar{a}) \equiv$  Matriz de las derivadas parciales de  $F$ .

$$DF(\bar{a}) \equiv \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x_1} & \cdot & \frac{\partial F_1}{\partial x_N} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial F_N}{\partial x_1} & \cdot & \frac{\partial F_N}{\partial x_N} \end{pmatrix}$$

**Teorema 6.3.**  $F$  diferencialbe en  $\bar{a} \Rightarrow \exists \frac{\partial F_k}{\partial x_i}(\bar{a}), i = 1, 2, \dots, N \wedge k = 1, 2, \dots, M$

El contraejemplo para demostrar  $\Leftarrow$  es el mismo que en los límites a lo largo de rectas.

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy^2}{x+y^2} & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

**Comentarios sobre notación:**

- $\delta : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}^M$ . Utilizamos notación vectorial en vez de matricial (porque tendríamos una matriz columna).

Ejemplo: la velocidad (en un instante de tiempo, un punto en el espacio).

- $F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}$  (función escalar):  
COMPLETAR Se suele llamar vector gradiente.

▪

## 6.1. Regla de la cadena:

**Derivada de una composición:**

COMPLETAR DIBUJITO

$$F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^M.$$

$$G : \mathbb{R}^M \longrightarrow \mathbb{R}^K.$$

$$H = G \circ F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^K.$$

$$\bar{x} \in \mathbb{R}^N, \bar{y} \in \mathbb{R}^M$$

$F$  diferenciable en  $\bar{a}$ ,  $G$  diferenciable en  $F(\bar{a})$ . Entonces  $H = G \circ F$  es diferenciable en  $\bar{a}$ . Además la expresión matricial es:

$$\underbrace{DH(\bar{a})}_{K \times N} = \underbrace{DG(F(\bar{a}))}_{K \times M} \cdot \underbrace{DF(\bar{a})}_{M \times N}$$

**Obsevación:**

**Notación de Leibniz:** Para calcular 1 único elemento de la matriz diferencial (el de la fila  $i$ , columna  $j$ ):

$$\frac{\partial H_i}{\partial x_j}(\bar{a}) = \sum_{k=1}^M \frac{\partial G_i}{\partial y_k} \cdot \frac{\partial F_k}{\partial x_j}$$

Con cuidado de  $\frac{\partial G_i}{\partial y_k}$  evaluado en  $F(\bar{a})$  y  $\frac{\partial F_k}{\partial x_j}$  evaluado en  $\bar{a}$ .

**Aplicaciones y ejemplos:**

- $F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}$

$$\sigma : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}^N$$

Sea  $g \equiv F \circ \sigma \equiv$  Comportamiento de  $F$  a lo largo de la curva  $\sigma, g : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ .

$$g'(t_0) = DF(\sigma(t_0))D\sigma(t_0) = \underbrace{\quad}_{\text{Notación matricial}} = \underbrace{\langle \nabla F(\sigma(t_0)) \rangle \sigma'(t_0)}_{\text{Notación vectorial}}$$

- $\sigma(t) = t\bar{b} + (1-t)\bar{a}$

$$F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^M$$

$$F \circ \sigma(t) \equiv g(t)$$

COMPLETAR

## 6.2. Extensiones del teorema del Valor Medio

- Original:  $f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$  diferenciable.

$$f(b) - f(a) = f'(c)(b - a) \text{ para algún } c \in [a, b]$$

- $F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}$

$$\sigma(t) = t(\bar{b}) + (1 - t)\bar{a}$$

$$g = F \circ \sigma \quad g : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$F(\bar{b}) - F(\bar{a}) = g(1) - g(0) = g'(s) \text{ para algún } s \in [0, 1]$$

Peeeeero...

$$F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^2$$

$$F(\bar{b}) - F(\bar{a}) = \begin{pmatrix} \langle \nabla F_1(\bar{c}_1), \bar{b} - \bar{a} \rangle \\ \langle \nabla F_2(\bar{c}_2), \bar{b} - \bar{a} \rangle \end{pmatrix}$$

Tenemos 2  $c$  distintos, uno para cada  $f$ , por lo que este teorema pierde sentido.

- Versión para funciones matriciales:

**Teorema 6.4** (Extensión del valor medio). Sea  $f \in C^1$  en un abierto que contenga  $[a, b]$ .

$$\|F(\bar{b}) - F(\bar{a})\| \leq \|DF(\bar{c})\| \cdot \|\bar{b} - \bar{a}\|$$

Siendo  $c$  un punto del segmento que une  $\bar{a}$  y  $\bar{b}$  en el que  $\|DF(tb + (1 - t)a)\|$  alcanza su máximo.

*Demostración.* i)

$$f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$f(\bar{b}) - f(\bar{a}) = g(1) - g(0) = \int_0^1 g'(s)ds \text{ con } g(t) = f(tb + (1 - t)a)$$

ii)

$$h : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$h(\bar{b}) - h(\bar{a}) = g(1) - g(0) = \int_0^1 g'(s)ds = \int_0^1 \langle \nabla h(s\bar{a} + (1 - s)\bar{b}), (\bar{b} - \bar{a}) \rangle$$

$$g(t) = h(tb + (1 - t)a)$$

iii)

$$\bar{G} = (G_1, \dots, G_M), G_i = \int_0^1 H_i(t)dt$$

Con  $\bar{H} = (H_1(t), \dots, H_M(t))$

$$\|\bar{G}\|^2 = \langle \bar{G}, \bar{G} \rangle = \sum_{i=1}^M \left( \int_0^1 H_i(t)dt \right) \underbrace{\left( \int_0^1 H_i(s)ds \right)}_{G_i}$$

$$||\bar{G}||^2 = \int_0^1 \left( \underbrace{\sum_{i=1}^M G_i H_i(t)}_{\langle \bar{G}, \bar{H}(t) \rangle \leq ||\bar{G}|| \cdot ||\bar{H}||} \right) dt$$

Conclusión:

$$||\bar{G}||^2 \leq \int_0^1 ||G|| \cdot ||H(t)|| dt$$

iv)  $F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^M$

$F_i : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}$

$$\underbrace{F_i(\bar{b}) - F_i(\bar{a})}_{G_i} = \int_0^1 \underbrace{\langle \nabla F_i(s\bar{b} + (1-s)\bar{a}), (\bar{b} - \bar{a}) \rangle}_{H_i(t)} dt$$

Por el apartado iii tenemos que:

$$\bar{H}(t) = \begin{pmatrix} H_1(t) \\ \vdots \\ H_M(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \langle \nabla F_1(tb + (1-t)a), b - a \rangle \\ \vdots \\ \langle \nabla F_M(tb + (1-t)a), b - a \rangle \end{pmatrix} = (DF(...)) \begin{pmatrix} b_1 - a_1 \\ \vdots \\ b_M - a_M \end{pmatrix}$$

$$||H(t)|| = ||DF(...)(\bar{b} - \bar{a})|| \leq ||DF|| \cdot ||\bar{b} - \bar{a}||$$

$$||F(\bar{b}) - F(\bar{a})|| \leq \int_0^1 ||\nabla DF_i(tb + (1-t)a), b - a|| dt$$

Aplicando:  $A\bar{v} \leq ||A|| \cdot ||\bar{v}||$

$$\begin{aligned} ||F(\bar{b}) - F(\bar{a})|| &\leq \int_0^1 ||DF(*)|| \cdot ||\bar{b} - \bar{a}|| dt \\ &= ||\bar{b} - \bar{a}|| \int_0^1 ||DF(tb + (1-t)a)|| dt \leq ||DF(\bar{c})|| \cdot ||\bar{b} - \bar{a}|| \end{aligned}$$

Siendo c un punto del segmento que une  $\bar{a}$  y  $\bar{b}$  en el que  $||DF(tb + (1-t)a)||$  alcanza su máximo.

Conclusión:

$$||F(\bar{b}) - F(\bar{a})|| \leq ||DF|| \cdot ||\bar{b} - \bar{a}||$$

□

**Aplicación:**

$F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^M$ ,  $F \in C^1$ , definida en un conjunto abierto y conexo.

$DF(\bar{x}) \equiv 0, \forall \Rightarrow F \equiv \text{cte.}$



### 6.3. Derivada direccional:

$$F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^M \text{ (escalar)}$$

$\bar{a} \sim$  Recta que pasa por  $\bar{a}$  con dirección  $\bar{v}$ .

$$r(t) = \bar{a} + t\bar{v}.$$

**Obsevación:** Como una recta tiene infinitos vectores directores (dependiendo de la longitud), siempre tomaremos vectores directores unitarios, con  $||\bar{v}|| = 1$ .

Vamos a estudiar:  $g(t) = F(\bar{a} + t\bar{v}) = F \circ r(t)$ .

$$t \sim 0 \Leftrightarrow \bar{a} + t\bar{v} \sim \bar{a}$$

**Definición 6.5 Regla de la cadena.**

$$g'(0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{g(h) - g(0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{F(\bar{a} + h\bar{v}) - F(\bar{a})}{h} \equiv D_{\bar{v}}F(\bar{a})$$

**Obsevación:** La existencia de  $D_{\bar{v}}F(\bar{a})$ ,  $\forall \bar{v} \in \mathbb{R}^N$  NO garantiza que  $F$  sea derivable.

Si sabemos que  $F$  SÍ es diferenciable podemos usar la regla de la cadena obteniendo:

$$D_{\bar{v}}F(\bar{a}) = g'(0) = D(F \circ r)(0) = \dots = \langle \nabla F(\bar{a}), \bar{v} \rangle$$

**Aplicación:**

- Dirección de máximo crecimiento:

$$D_{\bar{v}}F(\bar{a}) = \langle \nabla F(\bar{a}), \bar{v} \rangle \leq ||\nabla F(\bar{a})|| \cdot \underbrace{||\bar{v}||}_{\equiv 1}$$

Conclusión:

$$D_{\bar{v}}F(\bar{a}) \leq ||\nabla F(\bar{a})||$$

↑

$$\text{El } = \text{ se obtiene cuando } \bar{v} = \frac{\nabla F(\bar{a})}{||\nabla F(\bar{a})||}.$$

- Vector perpendicular a los conjuntos de nivel

$$F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^M$$

$$S = \{\bar{x} \in \mathbb{R}^N \mid F(\bar{x}) = 0\} \text{ (Conjunto de nivel)}$$

$$\bar{a} \in S$$

$$\text{Entonces: } \nabla F(\bar{a}) \perp S$$

**Teorema 6.6** (Derivadas parciales continuas implican función diferenciable). Si existen todas las derivadas parciales y son continuas  $\Rightarrow F$  diferenciable en  $\bar{a}$ .

Contraejemplo de la no reciprocidad:  $f(x) = x^2 \sin\left(\frac{1}{x}\right)$

*Demostración.*  $F : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$

$$\frac{\left| F(a+h, b+k) - F(a, b) - \frac{\partial F}{\partial x}(a, b)h - \frac{\partial F}{\partial y}(a, b)k \right|}{\|(h, k)\|} \longrightarrow 0?$$

Sumamos y restamos al numerador  $F(a, b+k)$ .

$$\frac{\left| \underbrace{F(a+h, b+k) - F(a, b+k)}_{\frac{\partial F}{\partial x}(a+\tilde{h}, b+k) \text{ para algún } 0 \leq \tilde{h} \leq h} - \frac{\partial F}{\partial x}(a, b)h \right| + \left| \underbrace{F(a, b+k) - F(a, b)}_{\frac{\partial F}{\partial y}(a, b+k) \text{ si } 0 \leq k \leq k} - \frac{\partial F}{\partial y}(a, b)k \right|}{\sqrt{h^2 + k^2}}$$

$$0 \leq \frac{\left| \frac{\partial F}{\partial x}(a+\tilde{h}, b+k) - \frac{\partial F}{\partial x}(a, b) \right| \cdot |h| + \left| \frac{\partial F}{\partial y}(a, b+k) - \frac{\partial F}{\partial y}(a, b) \right| \cdot |k|}{\sqrt{h^2 + k^2}} = (*)$$

Aquí es donde aplicamos que las derivadas parciales son continuas: como  $h$  y  $k$  son pequeños (por lo tanto  $\tilde{h} < h$  también lo será) los puntos  $(a, b)$  y  $(a+h, b+k)$  también están cerca, por lo que sus imágenes por la derivada estarán también cerca, es decir,  $\left| \frac{\partial F}{\partial x}(a, b) - \frac{\partial F}{\partial x}(a+\tilde{h}, b+k) \right| \rightarrow 0$  y lo mismo con la otra.

Conclusión:

$$0 \leq (*) \leq \varepsilon \frac{|h| + |k|}{\sqrt{h^2 + k^2}} \leq C\varepsilon \rightarrow 0 \text{ cuando } \bar{h}, \bar{k} \rightarrow \bar{0}$$

↑

El numerador es la norma 1 y el denominador la norma 2.

En  $\mathbb{R}^N$  todas las normas son equivalentes.

□

#### 6.4. Derivadas iteradas:

Notación:  $\frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{\partial f}{\partial x} \right) \equiv \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}$

**Teorema 6.7** (Euler (orden de las derivadas)). Si las derivadas segundas son continuas, entonces:

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

## 6.5. Máximos y mínimos

**Definición 6.8 Máximo/mínimo local.** Sea  $f : \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}$ . Diremos que  $\vec{x}_0 \in \mathbb{R}^N$  es un punto de máximo local si  $\exists \epsilon > 0 \wedge F(\vec{x}_0) \geq F(\vec{x}) \quad \forall \vec{x} \in B_\epsilon(\vec{x}_0)$

La definición es análoga para el mínimo

**Observación:** Por las propiedades del gradiente, si  $F$  es diferenciable y  $\vec{x}_0$  es un máximo o mínimo local, entonces debe ser  $\nabla F(\vec{x}_0) = \vec{0}$ .

**Definición 6.9 Punto crítico.**  $\vec{x} \in \mathbb{R}^N$  es un punto crítico de  $F$  si y sólo si  $\nabla F(\vec{y}) = \vec{0}$

No todos los puntos críticos son máximos o mínimos, así que tenemos que clasificarlos de alguna forma. Para ello, usamos el polinomio de Taylor de orden 2, de forma que

$$F(x, y) = F(x_0, y_0) + \langle \nabla F(x_0, y_0), (x - x_0, y - y_0) \rangle + \frac{1}{2}(x - x_0, y - y_0) \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x_0, y_0) & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x_0, y_0) \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(x_0, y_0) & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x_0, y_0) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix} + \epsilon$$

Simplificando nos queda que:

$$F(\vec{x}) = F(\vec{x}_0) + \langle \nabla F(\vec{x}_0), \vec{x} - \vec{x}_0 \rangle + \frac{1}{2}(\vec{x} - \vec{x}_0) D^2 F(\vec{x}_0) (\vec{x} - \vec{x}_0)^T + \epsilon$$

Dado que el gradiente es 0, el punto clave es el signo de  $\frac{1}{2}(\vec{x} - \vec{x}_0) D^2 F(\vec{x}_0) (\vec{x} - \vec{x}_0)^T$ . Para ello, usamos las siguientes definiciones del álgebra lineal.

### 6.5.1. Resultados de álgebra lineal

**Definición 6.10 Matriz semidefinida y definida positiva y negativa.**

La matriz  $A$  de dimensión  $N \times N$  es semidefinida positiva si y sólo si  $\vec{v} A \vec{v}^T \geq 0 \quad \forall \vec{v} \in \mathbb{R}^N$ .

La matriz  $A$  de dimensión  $N \times N$  es definida positiva si y sólo si  $\vec{v} A \vec{v}^T > 0 \quad \forall \vec{v} \neq 0 \in \mathbb{R}^N$ .

La matriz  $A$  de dimensión  $N \times N$  es semidefinida negativa si y sólo si  $\vec{v} A \vec{v}^T \leq 0 \quad \forall \vec{v} \in \mathbb{R}^N$ .

La matriz  $A$  de dimensión  $N \times N$  es definida negativa si y sólo si  $\vec{v} A \vec{v}^T < 0 \quad \forall \vec{v} \neq 0 \in \mathbb{R}^N$ .

**Teorema 6.11.** *Si una matriz es simétrica, existe una base en la cual la matriz es diagonal.*

Sea  $A$  una matriz  $N \times N$ . Entonces diremos que un vector  $\vec{v} \neq \vec{0}$  es un autovector asociado al autovalor  $\lambda \in \mathbb{R}$  si y sólo si  $A\vec{v} = \lambda\vec{v}$ . Dado que podemos escribir

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

, entonces tenemos que  $A\vec{v} = \lambda\vec{v}$  si y sólo si

$$\begin{cases} ax + by = \lambda x \\ cx + dy = \lambda y \end{cases}$$

Es decir, la autorrecta  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  es una solución no trivial del sistema anterior. Sin embargo, para que haya soluciones no triviales el determinante de la matriz  $\begin{pmatrix} a - \lambda & b \\ c & d - \lambda \end{pmatrix}$  debe ser 0.

Por lo tanto, los autovalores son las soluciones de la ecuación  $\det(A - \lambda I) = 0$ , siendo  $I$  la matriz identidad.

**Teorema 6.12.** *Si un conjunto de autovectores es una base, entonces la matriz  $A$  expresada respecto a esa base pasa a ser diagonal, y los elementos de la diagonal son los autovalores.*

*Si dos autovalores son distintos, los autovectores asociados son distintos.*

*Si  $A$  es simétrica, entonces el conjunto de autovectores es una base.*

Volvemos ahora al cálculo.

**Teorema 6.13** (Clasificación de puntos críticos). *Sea  $F : \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $F \in C^2$  (con dos derivadas continuas), y sea  $\vec{x}_0$  un punto crítico. Entonces*

1. *Si **todos** los autovalores de  $D^2F(\vec{x}_0)$  son **mayores que cero**, entonces  $D^2F(\vec{x}_0)$  es definida positiva y  $\vec{x}_0$  es un **mínimo local**.*
2. *Si **todos** los autovalores de  $D^2F(\vec{x}_0)$  son **menores que cero**, entonces  $D^2F(\vec{x}_0)$  es definida negativa y  $\vec{x}_0$  es un **máximo local**.*
3. *Si **algunos** autovalores son **mayores que cero** y otros son **menores que cero**, entonces  $\vec{x}_0$  es un **punto de silla**.*

4. Si algún autovalor es 0, y el resto son mayores o menores que cero, entonces  $\vec{x}_0$  es un **punto crítico degenerado**.

### 6.5.2. Ejemplos

Tomamos  $F(x, y) = x^2 + y^2 + xy$ . Obtenemos los puntos críticos, es decir, los puntos en los que  $\nabla F(x, y) = (0, 0)$ . El punto resultante es  $(0, 0)$ . Estudiamos el tipo de punto crítico. Para ello, calculamos la matriz hessiana en ese punto:

$$D^2F(0, 0) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

Los autovalores son las soluciones de

$$0 = \det \left( \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right) = \det \begin{pmatrix} 2-\lambda & 1 \\ 1 & 2-\lambda \end{pmatrix} = (2-\lambda)^2 - 1$$

Por lo tanto,  $\lambda$  es 3 o 1. Dado que ambos autovalores son mayores que 0, entonces  $D^2F$  es definida positiva y  $(0, 0)$  es un mínimo local.

## 6.6. Máximos y mínimos absolutos

**Definición 6.14 Máximo y mínimo absoluto.** Sea  $F : \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}$  y  $A \subset \mathbb{R}^N$ .  $\vec{x}_m$  es un máximo absoluto de  $F$  en  $A$  si y sólo si  $F(\vec{x}_m) \geq F(\vec{x}) \quad \forall \vec{x} \in A$ . La definición es análoga para el mínimo.

**Teorema 6.15** (Teorema de compacidad). *Tenemos un conjunto  $K \subset \mathbb{R}^N$  compacto (cerrado y acotado). Supongamos la sucesión  $\{\vec{x}_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset K$ . Entonces podemos encontrar al menos una subsucesión  $\{\vec{x}_{n_j}\}_{j \in \mathbb{N}} \subset \{\vec{x}_n\}_{n \in \mathbb{N}}$  tal que  $\{\vec{x}_{n_j}\}$  es convergente.*

**Demostración.** Trabajamos en dimensión 2, pero la demostración es análoga. Como  $K$  es compacto, podemos encontrar un cuadrado  $Q_0$  de lado  $L$  que encierre completamente a  $K$ . Divido  $Q_0$  en  $2^2$  cuadrados de lado  $L/2$ . En alguno de ellos hay infinitos términos de la sucesión: lo llamamos  $Q_1$  y me quedo con uno de los términos de la sucesión, al que llamamos  $x_1$ . Volvemos a dividir este cuadrado en cuatro cuadrados, elegimos uno que tenga infinitos términos de la sucesión y seleccionamos un elemento de la sucesión dentro al que llamamos  $x_2$ . Repetimos esto muchas veces, de forma que cada término  $x_n$  está encerrado en el cuadrado  $Q_n$  de lado  $\frac{L}{2^n}$ .

Si  $k, l > n$ , entonces es claro que  $\|\vec{x}_k - \vec{x}_l\|$  es menor o igual que la diagonal de  $Q_n$ , que es  $\frac{L}{2^n}\sqrt{2}$ , que tiende a cero cuando  $n \rightarrow \infty$ . Por el criterio de Cauchy, entonces esta sucesión es convergente, y como  $K$  es cerrado el límite pertenece a  $K$ .  $\square$

**Teorema 6.16.** Sea  $K \subset \mathbb{R}^N$  compacto y  $F : \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}$ , continua en  $K$ . Entonces,  $F$  alcanza su máximo y mínimo absolutos en  $K$ .

*Demostración.*

Como  $F$  es acotada, existe  $\alpha = \sup\{F(x) \mid x \in K\}$ . Existe entonces una sucesión  $\{x_n\}$  tal que si  $n \rightarrow \infty$  entonces  $F(x_n) \rightarrow \alpha$ . Sabemos que existe  $\{x_n\} \subset K$ , por lo que existe una subsucesión  $\{x_{n_j}\}$  convergente tal que  $x_{n_j} \rightarrow x_0 \in K$ .

Como  $F$  es continua,  $F(x_{n_j}) \rightarrow F(x_0)$ , es decir  $F(x_{n_j}) \rightarrow \alpha$ , por lo tanto el supremo es el máximo.  $\square$

### 6.6.1. Ejemplos

La función a estudiar es  $F(x, y) = x^2 - y^2$  en la bola  $\omega = \{x^2 + y^2 \leq 1\}$ . Es diferenciable en todo  $\mathbb{R}$  porque es un polinomio.

Calculamos el diferencial y vemos qué ocurre cuando es 0

$$\nabla F = (2x, -2y) = (0, 0) \Rightarrow (x, y) = (0, 0)$$

Operando, vemos que el punto  $(0, 0)$  es un punto de silla. Ahora sólo queda ver el comportamiento en la frontera  $C$ , cuando  $x^2 + y^2 = 1$ .  $F$  restringida a  $C$  quedaría de la siguiente forma:

$$F(\cos t, \sin t) = \cos^2 t - \sin^2 t = \cos 2t$$

El coseno tiene máximos cuando  $t = 0$  y  $t = \pi$ , y mínimos cuando  $t = \pi/2$  y  $t = 3\pi/2$ . Es decir, tiene máximos absolutos en los puntos  $(1, 0)$ ,  $(-1, 0)$  y mínimos absolutos en  $(0, -1)$ ,  $(0, 1)$ .

**Teorema 6.17** (Multiplicadores de Lagrange). Tenemos una función  $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  y una restricción  $G(x_1, \dots, x_n) = k$ , resolvemos el siguiente sistema:

$$\begin{aligned}\nabla F &= \lambda \nabla G \\ G &= k\end{aligned}$$

## 6.7. Desarrollo de Taylor

$$F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}. F \in C^{k6}.$$

Queremos desarrollar  $F$  alrededor de  $\bar{a} \in \mathbb{R}^N$ .

$$\text{Dimensión 1)} \quad g(x) = g(0) + g'(0)x + \frac{g''(0)}{2!}x^2 + \dots + \frac{g^{(k)}(0)}{k!}x^k + \underbrace{\text{error}}_{\frac{g^{(k+1)}(s)}{(k+1)!}x^{(k+1)}}$$

$$F(\bar{a} + \bar{h}) = F(\bar{a}) + \dots$$

Más dimensiones)

Tomamos  $g(t) \equiv F(t(\bar{a} + \bar{h}) + (1-t)\bar{a})$ . Así hemos reducido el cálculo a dimensión 1.

$$\begin{aligned} g'(t) &= \langle \nabla F(a + th), h \rangle = \sum_{i=1}^N \frac{\partial F}{\partial x_i}(a + th) \cdot h_i \\ g'(0) &= \langle \nabla F(\bar{a}), \bar{h} \rangle \\ g''(t) &= \sum_{i=1}^N \left( \sum_{j=1}^N \frac{\partial}{\partial x_j} \frac{\partial F}{\partial x_i}(\bar{a} + \bar{h}) \cdot h_j \right) h_i = \sum_{i,j=1}^N \frac{\partial^2 F}{\partial x_i \partial x_j}(\bar{a} + t\bar{h}) h_i h_j \end{aligned}$$

Iterando:

$$\frac{g^{(s)}(0)}{s!} = \frac{1}{s!} \sum_{i_1, i_2, \dots, i_s=1}^N \frac{\partial^s F}{\partial x_{i_1} \partial x_{i_2} \dots \partial x_{i_s}}$$

El hesiano aparece en:

$$\begin{aligned} g''(t) &= \sum_{i=1}^N \left( \sum_{j=1}^N \frac{\partial}{\partial x_j} \frac{\partial F}{\partial x_i}(\bar{a} + \bar{h}) \cdot h_j \right) h_i = \sum_{i,j=1}^N \frac{\partial^2 F}{\partial x_i \partial x_j}(\bar{a} + t\bar{h}) h_i h_j = \dots = \\ &= \frac{1}{2} (h_1, \dots, h_N) \cdot (D^2 F(\bar{a})) \cdot \begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_N \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Desarrollo de Taylor en general:

$$F(\bar{a} + \bar{h}) = F(\bar{a}) + \langle \nabla F(\bar{a}), \bar{h} \rangle + \frac{1}{2} \bar{h}^T D^2 F(\bar{a}) \bar{h} + \frac{1}{3!} \sum_{i,j,k=1}^N \frac{\partial^3 F}{\partial x_k \partial x_j \partial x_i}(\bar{a}) h_k h_j h_i + \dots$$

**Teorema 6.18.**

$$\frac{|F(\bar{a} + \bar{h}) - P_{s,a}(\bar{h})|}{\|\bar{h}\|^s} \rightarrow 0, \text{ Cuando } \bar{h} \rightarrow 0$$

Además  $P_{s,a}(\bar{h})$  es el único polinomio de orden  $S$  que hace que el límite sea 0).

<sup>6</sup>F es k veces derivable

Con estos conocimientos son posibles de realizar todos los ejercicios de la hoja de problemas 2.

## 7. Teoremas de la función implícita y la función inversa

En el mundo lineal tenemos:

- $F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^N$  y  $L(\bar{x}) = A\bar{x}$ ,  $A = \text{matriz } NxN$

Si queremos resolver el sistema:  $A\bar{x} = \bar{y}$  sabiendo que  $A\bar{0} = \bar{0}$ .

Este sistema tiene solución  $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$  (porque  $\exists A^{-1}$ ).

- $F : \mathbb{R}^{N+M} \longrightarrow \mathbb{R}^N$

$L(\bar{x}) = A\bar{x}$ ,  $A = \text{matriz } Nx(N+M)$

Para resolver el sistema  $A\bar{x} = \bar{y}$ . Se resolvía parametrizando  $M$  variables.

- En el mundo NO lineal:  $F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^N$

Suponemos que  $\exists F(\bar{a}) = \bar{b}$  (sabemos la solución del sistema en al menos 1 punto  $\bar{a}$ )

$$\left. \begin{array}{l} F(x_1, \dots, x_N) = y_1 \\ F(x_1, \dots, x_N) = y_2 \\ \vdots \\ F(x_1, \dots, x_N) = y_N \end{array} \right\} F(\bar{x}) = \bar{y}$$

Vamos a intentar resolver este problema utilizando Taylor para aproximar al orden lineal, pero tenemos que pagar un precio: para que Taylor funcione tenemos que trabajar cerca del punto. Esto significa que el resultado va a ser local.

**Teorema 7.1** (Teorema de la aplicación contractiva). Sea  $F : \mathbb{R}^N \longrightarrow \mathbb{R}^N$  o

Sea  $F : C \longrightarrow C$ ,  $C \in \mathbb{R}^N$ , cerrado, o

Sea  $F : K \longrightarrow K$ ,  $K \in \mathbb{R}^N$ , compacto.

Supongamos que existe  $\alpha \in (0, 1)$  tal que

$$\|F(x) - F(y)\| \leq \alpha \|x - y\| \quad \forall x, y \in \begin{cases} \mathbb{R}^N \\ C \\ K \end{cases}$$

$$\Rightarrow \exists! x_0 \in \begin{cases} \mathbb{R}^N \\ C \\ K \end{cases} \text{ tal que } F(x_0) = x_0 \text{ (Punto fijo)}$$



*Demostración.* Primero llevamos los casos de  $C$  y  $\mathbb{R}^n$  a un conjunto compacto  $K$ . Partimos de

$$\|F(\bar{x}) - F(\bar{a})\| \leq \alpha \|\bar{x} - \bar{a}\| \quad (3)$$

y veamos qué ocurre para un vector general  $\bar{x}$ :

$$\|F(\bar{x})\| = \|(F(\bar{x}) - F(\bar{a}) + F(\bar{a}))\| \leq \|F(\bar{x}) - F(\bar{a})\| + \|F(\bar{a})\|$$

Aplicando (3) tenemos que

$$\|F(\bar{x})\| \leq \alpha \|\bar{x} - \bar{a}\| + \|F(\bar{a})\|$$

Si tomamos  $\bar{a} = 0$  (en el caso  $0 \notin C$  solo haría falta una pequeña traslación), y suponemos  $\|x\| < R, \forall x \in C$ ?. Esto es razonable de suponer puesto que  $x \in K$ , compacto y por lo tanto acotado. Tenemos entonces que

$$\|F(\bar{x})\| \leq \alpha R + \|F(\bar{0})\| < R$$

Es decir,  $F$  toma un compacto y lo lleva en sí mismo:  $F : B_R(0) \rightarrow B_R(0)$ . Podemos seguir la demostración ahora suponiendo que estamos trabajando siempre sobre un compacto.

El siguiente paso es llevar a cabo un **proceso iterativo**. Tenemos

$$F : K \rightarrow K$$

con  $K \subset \mathbb{R}^N$  conjunto compacto. Definimos entonces la sucesión de  $\{x_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset K$ , construido de forma iterativa con  $x_n = F(x_{n-1})$ . Vamos a demostrar que esa sucesión es de Cauchy, lo que implicaría que es convergente.

Para ello, dado  $\epsilon > 0$  hay que hallar  $n_0$  tal que si  $n, m > n_0$  entonces  $\|x_n - x_m\| < \epsilon$ . Pongamos, para facilitar la demostración, que  $n > m$ .

Entonces, sumamos y restamos a ese módulo cada uno de los  $x_i$  entre  $n$  y  $m$ :

$$\|x_n - x_m\| = \|x_n \pm x_{n-1} \pm \dots \pm x_{m+1} - x_m\| \leq \sum_{i=m+1}^n \|x_i - x_{i-1}\| \quad (4)$$

Operamos ahora con cada uno de esos sumandos. Por ejemplo, con  $i = n$ , vemos que

$$\begin{aligned} \|x_n - x_{n-1}\| &= \|F(x_{n-1}) - F(x_{n-2})\| \leq \alpha \|x_{n-1} - x_{n-2}\| = \\ &= \alpha \|F(x_{n-2}) - F(x_{n-3})\| \leq \alpha^2 \|x_{n-2} - x_{n-3}\| \end{aligned}$$

Si seguimos operando, llegaremos a que  $\|x_n - x_{n-1}\| \leq \alpha^{n-2} \|x_2 - x_1\|$ . Generalizando, tenemos que

$$\|x_i - x_{i-1}\| \leq \alpha^{i-2} \|x_2 - x_1\|$$

Aplicando esta fórmula en (4)

$$\|x_n - x_m\| \leq (\alpha^{n-2} + \alpha^{n-3} + \dots + \alpha^{m-1}) \|x_2 - x_1\|$$

Esa suma de  $\alpha$ 's es la suma de una sucesión geométrica de razón  $\alpha$ . Por lo tanto, la podemos simplificar como

$$\sum_{k=m-1}^{n-2} \alpha^k = \alpha^{m-1} \frac{1 - \alpha^{n-m}}{1 - \alpha} \leq \frac{\alpha^{m-1}}{1 - \alpha}$$

y la ecuación nos queda de la forma

$$\frac{\alpha^{m-1}}{1 - \alpha} \|x_2 - x_1\|$$

Dado que  $\frac{\alpha^{m-1}}{1 - \alpha} \xrightarrow{n_0 \rightarrow \infty} 0$ , tendremos que tomando un  $n_0$  suficientemente grande se cumple que

$$\frac{\alpha^{m-1}}{1 - \alpha} \|x_2 - x_1\| < \varepsilon$$

para un  $\varepsilon$  arbitrariamente pequeño. Con esto **demostramos que la sucesión de  $x_n$  es de Cauchy** y por lo tanto es convergente a un cierto límite  $x_0$ .

Tal y como habíamos construido la sucesión, tenemos que

$$x_n = F(x_{n-1}) \tag{5}$$

$x_n$  converge a  $x_0$  cuando  $n \rightarrow \infty$ . De la misma forma, como  $x_{n-1}$  también converge a  $x_0$ , está claro que  $F(x_{n-1})$  convergerá a  $F(x_0)$ . Sustituyendo estos dos resultados en (5), tenemos que

$$x_0 = F(x_0)$$

Hemos demostrado por lo tanto que el límite de esa sucesión que hemos construido es **un punto fijo** de la función.

Nos queda **demostrar ahora que ese punto es único**, y lo haremos por reducción al absurdo:

Supongamos que existen dos puntos fijos:

$$\begin{aligned} a &= F(a) \\ b &= F(b) \end{aligned}$$

Entonces tendríamos que

$$\|a - b\| = \|F(a) - F(b)\| \leq \alpha \|a - b\|$$

pero como  $\alpha$  es menor estricto que 1, entonces tendríamos que

$$\|a - b\| < \|a - b\|$$

, lo que es una contradicción.

□

El teorema de la aplicación contractiva nos sirve, por ejemplo, para comprobar si hay una solución de una ecuación diferencial ordinaria (EDO).

$$\left. \begin{array}{l} y'(x) = f(x, y(x)) \\ y(x_0) = y_0 \end{array} \right\} \leftrightarrow y(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(s, y(s)) ds$$

Podemos definir:

$$y_1(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(s, y_0) ds$$

$$y_2(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(s, y_1(s)) ds \equiv T(y_1)$$

...

$$y_n = T(y_{n-1}) = y_0 + \int_{x_0}^x f(s, y_{n-1}(s)) ds$$

$$T(y) = y?$$

Aquí es donde entraría la diferencia entre trabajar en  $\mathbb{R}^N$  y un espacio de funciones.

Ejercicio propuesto: Aplicar este argumento a iterativo

$$\left. \begin{array}{l} y' = y \\ y(0) = 1 \equiv y_0 \end{array} \right\}$$

## Comentarios previos al teorema de la función inversa:

- Teorema de cálculo 1:

$f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, f \in C^1, f'(a) \neq 0 \Rightarrow f$  es invertible en un entorno de  $f(a)$ . La inversa es diferenciable en ese entorno, y además  $(f^{-1})'(f(a)) = \frac{1}{f'(a)}$

Resultado local:  $\left\{ \begin{array}{l} \exists f^{-1} \\ \text{es diferenciable} \\ \text{fórmula} \end{array} \right.$

- Dimensión N:

$f : \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^N$  y supongamos que en algún abierto  $\exists F^{-1}$  y  $F, F^{-1} \in C^1$ .

Entonces:

$$(F \circ F^{-1})(y) = y \rightarrow DF(F^{-1}(y))DF^{-1}(y) = Id$$

$$(F^{-1} \circ F)(y) = y \rightarrow DF^{-1}(F(y))DF(y) = Id$$

Con  $F : \Omega \subset \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^N$  queremos probar que existe

$$G : V \rightarrow U \text{ tal que } \left\{ \begin{array}{l} G \circ F(\bar{x}) = \bar{x}, \forall \bar{x} \in U \subset \Omega \\ F \circ G(\bar{y}) = \bar{y}, \forall \bar{y} \in V \\ G \text{ diferenciable} \end{array} \right.$$

**Teorema 7.2** (Teorema de la función inversa). Sea  $F : \Omega \subset \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^N$  con  $F \in C^1(\Omega)$ .

Supongamos  $DF(\bar{a})$  invertible,  $\bar{a} \in \Omega$ .

Entonces existe un abierto  $V$  tal que  $F(\bar{a}) \in V$ , un abierto  $U$  tal que  $\bar{a} \in U$  y una inversa local  $G : V \rightarrow U$ .

Además,  $G$  es diferenciable en  $U$  y  $DG(y) = [DF(F^{-1}(y))]^{-1}, \forall y \in U$ .

*Demostración.*

**1) Simplificar la notación:** Queremos invertir  $F(x) = y, \bar{y} \sim F(\bar{a}), \bar{x} \sim \bar{a}$ .

Llamamos:

- $y = F(\bar{a}) + \bar{z}; \bar{z} \sim \bar{0}$
- $y = \bar{a} + \bar{s}; \bar{s} \sim \bar{0}$

$$F(\bar{a} + \bar{s}) = F(\bar{a}) + \bar{z}.$$

$$\text{Definimos: } \tilde{F}(\bar{s}) \equiv F(\bar{a} + \bar{s}) - F(\bar{a}) = \bar{z} \Rightarrow \tilde{F}(\bar{0}) = \bar{0}$$

Esta es la traslación que hay que realizar para suponer que  $F(\bar{0}) = \bar{0}$ .

Tenemos:  $\det DF(\bar{0}) \neq 0$

Resolver para  $F \Leftrightarrow$  Resolver para  $CF(\bar{x}) = \bar{y}$ , donde C es una matriz invertible.

Tomamos  $\tilde{F} = [DF(\bar{0})]^{-1}F$ . ¿Qué hemos ganado?

$$D\tilde{F}(\bar{0}) = Id.$$

**Paso 2: Formulación como punto fijo.** Partimos de  $F(\bar{0}) = \bar{0} DF(\bar{0}) = Id$ .

$$\text{Definimos } f(\bar{x}) = \bar{x} - F(\bar{x}) + \bar{y}$$

Resolver  $F(\bar{x}) = \bar{y} \equiv$  encontrar  $f(\bar{x}) = \bar{x}$ .

Objetivo: probar que  $f$  es contractiva.

**Paso 3: Estimaciones de f.**

$$Df(\bar{x}) = Id - DF(\bar{x}) \rightarrow Df(\bar{0}) = Id - DF(0) = Id - Id = \text{matriz nula.}$$

▪ Estimación 1)

$$\text{Tenemos: } DF(\bar{0}) = Id \Rightarrow \det(DF(\bar{0})) = 1.$$

$$F \in C^1 \Rightarrow \exists \varepsilon_0 > 0 \text{ tal que } \|\bar{x}\| \leq \varepsilon_0 \Rightarrow \det(DF(\bar{0})) > 0$$

Es decir, en un entorno del  $\bar{0}$ , el determinante sigue siendo positivo.

▪ Estimación 2)

$$F \in C^1 \Rightarrow f \in C^1, f: \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^N$$

$$Df(\bar{0}) = \begin{pmatrix} Df_1(\bar{0}) \rightarrow \\ \vdots \\ Df_N(\bar{0}) \rightarrow \end{pmatrix}. \text{ (Todas las filas son 0)}$$

$$\text{Por tanto } \|Df_i(\bar{0})\| = 0.$$

$$\text{Por continuidad } \exists \varepsilon_i > 0 \text{ tal que } \|x\| \leq \varepsilon_i \Rightarrow \|Df_i(\bar{x})\| < \frac{1}{2N}$$

Conclusión: Fijamos  $\varepsilon = \min\{\varepsilon_0, \varepsilon_1, \dots, \varepsilon_N\}, i = 0, \dots, N$ .

Si  $\|x\| \leq \varepsilon$  tenemos que:

- $\det(DF(\bar{x})) > 0$
- $\|Df_i(\bar{x})\| = \|\nabla f_i(\bar{x})\| < \frac{1}{2N}, i = 1, 2, \dots, N$

**Obsevación:**  $\varepsilon$  NO depende de  $\bar{y}$ .

Conclusión: Tomaremos  $\bar{x} \in \overline{B_\varepsilon(\bar{0})}$  ( $A \subset \mathbb{R}^N, \bar{A} =$  cierre de  $A$ )

**Paso 4: demostrar que f es contractiva** Primero hay que demostrar que lleva un cerrado en sí mismo, es decir  $f : \overline{B_\varepsilon(\bar{0})} \rightarrow \overline{B_\varepsilon(\bar{0})}$ .

Teniendo  $\|x\| \leq \varepsilon$  queremos probar  $\|f(\bar{x})\| \leq \varepsilon$ .

$$\|f(s)\| = \|f(s) - f(0) + f(0)\| \leq \|f(s) - f(0)\| + \underbrace{\|f(0)\|}_{f(0)=\bar{0}+F(\bar{0})+\bar{y}=y}$$

$$\|f(s) - f(0)\|^2 = \sum_{i=1}^N (f_i(s) - f_i(0))^2$$

Aplicando el teorema del valor medio con un punto  $0 < \tilde{s} < s$ :

$$\sum (Df_i(\tilde{s}) \cdot \tilde{s})^2 \text{ (este cuadrado en los pautes de elena no esta) } =$$

$$\sum_{i=1}^N (\langle \nabla f_i(\tilde{s}), \tilde{s} \rangle)^2 \leq \sum_{i=1}^N \|\nabla f_i(\tilde{s})\|^2 \|\tilde{s}\|^2 \leq N \cdot \frac{1}{4N^2} \|\tilde{s}\|^2$$

$$\|f(\tilde{s}) - f(\bar{0})\|^2 \leq \frac{N}{4N^2} \|\tilde{s}\|^2$$

$$\Rightarrow \|f(s)\| \leq \frac{1}{2\sqrt{N}} \|\tilde{s}\| + \|\bar{y}\| \leq \frac{1}{2\sqrt{N}} \varepsilon + \|\bar{y}\| \leq \frac{\varepsilon}{2} + \|y\| < \varepsilon \Leftrightarrow \|y\| < \frac{\varepsilon}{2}$$

Esta última acotación es por la que es un teorema local.

**Paso 5: f contractiva en  $B_\varepsilon(\bar{0})$**   $\bar{r}, \bar{s} \in B_\varepsilon(\bar{0})$

$$\|f(\bar{r}) - f(\bar{s})\| = \left( \sum (f_i(\bar{r}) - f_i(\bar{s}))^2 \right)^{\frac{1}{2}}$$

Aplicando el teorema del valor medio

$$\left( \sum_{i=1}^N \langle Df_i(z_i), (\bar{r} - \bar{s})^2 \rangle \right)^{\frac{1}{2}}, z_i \in B_\varepsilon(0)$$

La misma cuenta de antes:

$$\|f(\bar{r}) - f(\bar{s})\| \leq \frac{1}{2\sqrt{N}} \|\bar{r} - \bar{s}\|$$

Acabamos de encontrar el  $\alpha$  que aparecía en la aplicación contractiva:  $\alpha = \frac{1}{2\sqrt{N}}$ .

Ahora ya podemos aplicar el teorema de la aplicación contractiva y ya tenemos el punto fijo.

Aplicación contractiva  $\Rightarrow$  punto fijo  $f \Rightarrow$  Sol.  $F(x) = y \rightarrow x = G(y)$ , con lo que  $G : B_{\frac{\varepsilon}{2}}(0) \longrightarrow \overline{B_{\frac{\varepsilon}{2}}(0)}$ .  $\square$

## 8. Ejercicios

### 8.1. Hoja 1

$\bar{A} = \{x \in \mathbb{R}^N; \forall V_x \text{ } V_x \cap A \neq \emptyset\}$ , siendo  $V_x$  un entorno abierto de  $x$ .  $\bar{A} = A \cup \{x \in \mathbb{R}^N; \forall V_x \text{ } V_x \cap A \neq \emptyset\}$

**Teorema 8.1.**  $A \subset \mathbb{R}^N$  es cerrado  $\Leftrightarrow \bar{A} \subset A$

*Demostración.*

$A \text{ es cerrado} \Rightarrow A^c \text{ es abierto} \Rightarrow$   
 $\forall x \in A^c, \exists \varepsilon > 0 \text{ } B(x, \varepsilon) \subset A^c \Rightarrow$   
 $A \cap B(x, \varepsilon) = \emptyset \Rightarrow x \notin \bar{A} \Rightarrow \bar{A} \subset A$

□

Falta la recíproca.

a)

$$\bigcup_{k=1}^{\infty} \left[-1, \frac{1}{k}\right)$$

Es cerrado, porque  $= [-1, 0]$  Demostración: (hay que demostrar las inclusiones  $\subseteq$  y  $\supseteq$ )

b) No es ni cerrado ni abierto.

**Observación:**  $\mathbb{R}$  es el cierre de  $\mathbb{Q}$ .

c)

## 8.2. Hoja 2

### 8.3.

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^3}{x^2 + 7y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases} \quad \text{Continuidad:}$$

$$0 \leq \left| \frac{x^3}{x^2 + 7y^2} \right| \leq \left| \frac{x^3}{x^2} \right| \leq |x| \rightarrow 0 \Rightarrow$$

Continua en 0.

Derivadas parciales en  $(0, 0)$

$$\lim_{h \rightarrow 0} F\left(\frac{f(h, 0) - f(0, 0)}{h}\right) = \lim_{h \rightarrow 0} F\left(\frac{h^3/h^2}{h}\right) = 1$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} F\left(\frac{f(0, h) - f(0, 0)}{h}\right) = \lim_{h \rightarrow 0} F\left(\frac{0}{0 + 7h^2}\right) = 0$$



WTF DONDE VAiiiiii

## 9. Convergencia y continuidad

Al tener definida una norma podemos definir convergencia y continuidad:

- *Convergencia:*  $\overline{x}_n \rightarrow \overline{x} \iff \forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \forall n > n_0 \Rightarrow ||\overline{x} - \overline{x}_n|| < \varepsilon$ .
- *Continuidad:* Sea  $F : \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^M$  continua en  $a \iff \forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0$  tal que  $||\overline{x} - \overline{a}||_a < \delta \Rightarrow ||F(\overline{x}) - F(\overline{a})||_b < \varepsilon$

**Observación:** Es interesante ver que se puede hablar de continuidad tomando una norma en  $\mathbb{R}^N$  y otra distinta en  $\mathbb{R}^M$  sin por ello variar la definición de continuidad. Más adelante veremos que en  $\mathbb{R}^N$  todas las normas son equivalentes y qué significa que las normas sean equivalentes. (Esto no sucederá en espacios de dimensión infinita) ???????????????????

## Índice alfabético

- Autovalor, 27
- Autovector, 27
- Bola, 11
- Caracterización de cerrados en términos de sucesiones, 11
- Cierre, 12
- Clasificación de puntos críticos, 27
- Conexión
  - por abiertos, 14
  - por caminos, 13
- Conjunto
  - abierto, 11
  - cerrado, 11
  - compacto, 12
- Conjunto cerrado y acotado, 12
- Derivadas parciales continuas implican función diferenciable, 24
- Desigualdad
  - de Hölder, 5
  - de Young, 4
- Distancia, 7
  - euclídea, 7
- Euler (orden de las derivadas), 25
- Extensión del valor medio, 22
- Frontera, 12
- Función inversa, 14
- Interior, 12
- Límite, 17
- Máximo y mínimo absoluto, 28
- Máximo/mínimo
  - absoluto, 28
  - local, 26, 27
- Máximo/mínimo local, 26
- Matriz
  - definida positiva/negativa, 26
  - semidefinida positiva/negativa, 26
- Matriz semidefinida y definida positiva y negativa, 26
- Multiplicadores de Lagrange, 29
- Norma, 4
  - euclídea, 3
  - infinito, 4
  - uno, 4
- Norma de una matriz, 16
- Operaciones con conjuntos abiertos y cerrados, 11
- Producto escalar euclídeo, 3
- Punto
  - crítico, 26
  - crítico degenerado, 27
  - de silla, 27
- Punto crítico, 26
- Punto de acumulación, 11
- Regla de la cadena, 24
- Relación norma  $\leftrightarrow$  producto escalar, 8
- Teorema
  - de la aplicación contractiva, 31
- Teorema de compacidad, 28
- Teorema de la función inversa, 34