AM II, LEI + BE, T: Derivadas parciais de ordem superior e aplicações

Marco Mackaaij

FCT, Universidade do Algarve

DPOS

 Tal como as derivadas normais de ordem superior, as derivadas parciais de ordem superior definem-se recursivamente (caso existam).

Exemplo

$$\begin{array}{rclrcl} (x^2y^3)''_{xx} & = & ((x^2y^3)'_x)'_x & = & (2xy^3)'_x & = & 2y^3; \\ (x^2y^3)''_{xy} & = & ((x^2y^3)'_x)'_y & = & (2xy^3)'_y & = & 6xy^2; \\ (x^2y^3)''_{yx} & = & ((x^2y^3)'_y)'_x & = & (3x^2y^2)'_x & = & 6xy^2; \\ (x^2y^3)''_{yy} & = & ((x^2y^3)'_y)'_y & = & (3x^2y^2)'_y & = & 6x^2y. \end{array}$$

Matriz hessiana

Tal como as derivadas parciais duma função f formam um vetor, chamado gradiente:

$$\nabla f(x,y) = (f'_x(x,y), f'_y(x,y)),$$

as derivadas parciais de segunda ordem formam uma matriz, chamada **matriz hessiana**:

$$H_f(x,y) = \begin{pmatrix} f''_{xx}(x,y) & f''_{yx}(x,y) \\ f''_{xy}(x,y) & f''_{yy}(x,y) \end{pmatrix}.$$

O determinante desta matriz chama-se o hessiano:

$$h_f(x,y) = \det(H_f(x,y)) = f''_{xx}(x,y)f''_{yy}(x,y) - f''_{yx}(x,y)f''_{xy}(x,y).$$

Seja
$$f(x,y) = x^2y^3$$
. Então

$$\nabla f(x,y) = \left(2xy^3, 3x^2y^2\right),\,$$

е

$$H_f(x,y) = \begin{pmatrix} (2xy^3)'_x & (3x^2y^2)'_x \\ (2xy^3)'_y & (3x^2y^2)'_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2y^3 & 6xy^2 \\ 6xy^2 & 6x^2y \end{pmatrix}.$$

Logo

$$h_f(x,y) = 2y^3 \cdot 6x^2y - (6xy^2)^2$$

= 12x^2y^4 - 36x^2y^4
= -24x^2y^4.

Teorema de Schwarz

Sejam $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ e $(a, b) \in D_f^{\circ}$. Suponhamos que $B_{\epsilon}(a, b) \subseteq D_f$ para um certo $\epsilon > 0$.

Teorema

Se todas as derivadas parciais de f de ordem ≤ 2 existirem em $B_{\epsilon}(a,b)$ e forem contínuas em (a,b), então

$$f_{xy}''(a,b) = f_{yx}''(a,b).$$

Ou seja, $H_f(a, b)$ é uma matriz simétrica.

Obs.: A demonstração, omitida nestes slides, utiliza o Teorema de Lagrange (AM I) e a Regra da Cadeia.

Generalização

Sejam $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$ e $(a, b, c) \in D_f^{\circ}$. Suponhamos que $B_{\epsilon}(a, b, c) \subseteq D_f$ para um certo $\epsilon > 0$.

Teorema

Se todas as derivadas parciais de f de ordem ≤ 2 existirem em $B_{\epsilon}(a,b,c)$ e forem contínuas em (a,b,c), então

$$f''_{xy}(a,b,c) = f''_{yx}(a,b,c), \ f''_{xz}(a,b,c) = f''_{zx}(a,b,c),$$

 $f''_{yz}(a,b,c) = f''_{zy}(a,b,c).$

Ou seja, a matriz hessiana

$$H_f(a,b,c) = \begin{pmatrix} f''_{xx}(a,b,c) & f''_{xy}(a,b,c) & f''_{xz}(a,b,c) \\ f''_{yx}(a,b,c) & f''_{yy}(a,b,c) & f''_{yz}(a,b,c) \\ f''_{zx}(a,b,c) & f''_{zy}(a,b,c) & f''_{zz}(a,b,c) \end{pmatrix}$$

é simétrica.

Funções de classe C^k

Seja $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$. Suponhamos que $B \subseteq D_f^{\circ}$.

Definição

- A função f diz-se de **classe C**^k em B, onde $k \in \mathbb{N}_0$, caso todas as suas derivadas parciais de ordem $\leq k$ existam e sejam contínuas em B. Quando $B = D_f = D_f^{\circ}$, diz-se que f é de classe C^k simplesmente.
- Uma função diz-se de classe C⁰ se for contínua.
- Uma função diz-se de classe \mathbf{C}^{∞} (ou **suave**) se for de classe C^k para todo o $k \in \mathbb{N}_0$.

Funções de classe Ck

Exemplo

- Todos os polinómios em duas variáveis são de classe C[∞], porque as derivadas parciais dum polinómio são polinómios e todos os polinómios são contínuos.
- ② Todas as funções racionais são de classe C[∞], porque as derivadas parciais duma função racional são funções racionais e todas as funções racionais são contínuas.

Funções de classe C^k

Seja $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$. Suponhamos que $B \subseteq D_f^{\circ}$.

Observação

- Uma função de classe C^k em B também é de classe C^m em B para todo o 0 ≤ m < k;</p>
- 2 Toda a função de classe C1 em B é diferenciável em B;
- **3** Toda a função de classe C^2 em B é diferenciável e satisfaz $f''_{xy} = f''_{yx}$ em B, logo a matriz hessiana é **simétrica** em B:

$$H_f(x,y) = \begin{pmatrix} f''_{xx}(x,y) & f''_{xy}(x,y) \\ f''_{xy}(x,y) & f''_{yy}(x,y) \end{pmatrix}.$$

- Seja $f: D_f \subseteq \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ uma função de classe C^2 .
 - Se f tiver um **extremo local** (i.e., um **máximo local** ou um **mínimo local**) num dado ponto $a \in D_f^{\circ}$, então f'(a) = 0 (**ponto estacionário**).
 - A condição f'(a) = 0 é necessária mas não é suficiente para que f tenha um extremo em a. (Contra-exemplo: $f(x) = x^3, a = 0$)
- Suponhamos que f'(a) = 0 e $]a \epsilon, a + \epsilon [\subseteq D_f]$ para um certo $\epsilon > 0$.
 - Se f'(x) < 0 para $x \in]a \epsilon, a[$ e f'(x) > 0 para $x \in]a, a + \epsilon[$, então f tem um **mínimo local** em a.
 - Se f'(x) > 0 para $x \in]a \epsilon, a[$ e f'(x) < 0 para $x \in]a, a + \epsilon[$, então f tem um **máximo local** em a.

Lema

Sejam $f: D_f \subseteq \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ de classe C^2 e $a \in D_f^{\circ}$ um ponto estacionário de f.

- Se f''(a) > 0, então f tem um mínimo local em a.
- Se f''(a) < 0, então f tem um máximo local em a.

Demonstração 1: Suponhamos (por exemplo) que f''(a) > 0.

- f'' é contínua: existe $\epsilon > 0$ tal que $]a \epsilon, a + \epsilon [\subseteq D_f]$ e f''(x) > 0 para todo o $x \in]a \epsilon, a + \epsilon [$.
- $oldsymbol{2}$ Logo, f' é estritamente crescente nesse intervalo.
- 3 f'(a) = 0: f'(x) < 0 para todo o $x \in]a \epsilon, a[ef'(x) > 0]$ para todo o $x \in]a, a + \epsilon[.$
- Conclusão: f tem um mínimo em a.

Demonstração 2: Suponhamos (por exemplo) que f''(a) > 0.

- 1° passo igual: f''(x) > 0 para todo o $x \in]a \epsilon, a + \epsilon[$.
- Taylor: para todo o $x \in]a \epsilon, a + \epsilon[$ existe $x_0 \in]a \epsilon, a + \epsilon[$ tal que

$$f(x) = f(a) + f'(a)(x - a) + \frac{f''(x_0)}{2}(x - a)^2.$$

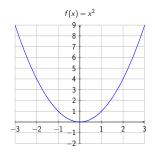
• f'(a) = 0 e $f''(x_0) > 0$: para todo o $x \in]a - \epsilon, a + \epsilon[$

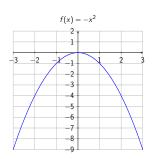
$$f(x) = f(a) + \frac{f''(x_0)}{2}(x - a)^2 \ge f(a)$$

• Conclusão: f tem um mínimo local em a.

Exemplo

- Seja $f(x) = x^2$. Então f'(x) = 2x = 0 sse x = 0. f''(0) = 2 > 0, logo f tem um mínimo local em 0.
- Seja $f(x) = -x^2$. Então f'(x) = -2x = 0 sse x = 0. f''(0) = -2 < 0, logo f tem um máximo local em 0.





Extremos de funções de duas variáveis

A partir de agora suponhamos sempre que $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ é uma função de classe C^2 .

Método

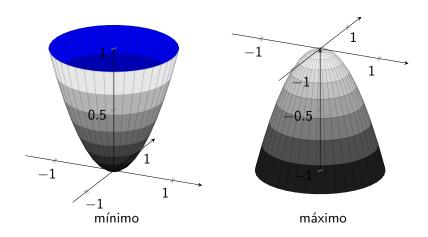
- Determinar os pontos estacionários de f, usando ∇f .
- Em cada ponto estacionário determinar se f tem um extremo ou um ponto de sela, usando H_f .

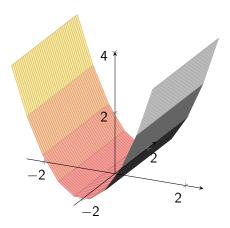
Extremos de funções de duas variáveis

Definição

Seja $(a,b) \in D_f^{\circ}$.

- f tem um máximo local em (a, b) se $f(x, y) \le f(a, b)$ para todo o (x, y) numa vizinhança de (a, b);
- f tem um **mínimo local** em (a, b) se $f(x, y) \ge f(a, b)$ para todo o (x, y) numa vizinhança de (a, b);
- Um extremo local é um máximo ou um mínimo local;
- Caso a desigualdade acima seja estrita para todo o $(x, y) \neq (a, b)$ nessa vizinhança, o extremo local diz-se **isolado**.





mínimos não-isolados

Pontos estacionários

Seja $(a,b) \in D_f^{\circ}$.

Definição

O ponto (a, b) diz-se um ponto estacionário de f se

$$\nabla f(a,b) = (0,0).$$

Obs.: Se (a, b) for um ponto estacionário de f, então o plano tangente $T_f(a, b)$ é horizontal.

Pontos estacionários

Lema

Se f tiver um extremo local em (a,b), então $\nabla f(a,b) = (0,0)$.

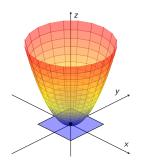
Demonstração: Suponhamos que f tem um extremo local em (a, b).

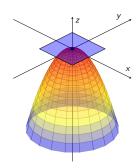
• Recorde-se que

$$f_{\mathsf{x}}'(\mathsf{a},\mathsf{b})=g'(\mathsf{0}),$$

onde
$$g(t) = f(a + t, b)$$
.

- g tem um extremo local em 0, portanto g'(0) = 0. Logo, $f'_x(a,b) = 0$.
- A prova de que $f'_v(a,b) = 0$ é análoga.
- Conclusão: $\nabla f(a,b) = (f'_x(a,b), f'_y(a,b)) = (0,0).$





Formas quadráticas

Seja $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ de classe C^2 , $(a, b) \in D_f^{\circ}$ e $\epsilon > 0$ tal que $B := B_{\epsilon}(a, b) \subseteq D_f$.

Definição

Para qualquer ponto $(x_0, y_0) \in B$, define a forma quadrática por

$$Q_{x_0,y_0}(x-a,y-b) :=$$

$$f''_{xx}(x_0,y_0)(x-a)^2+2f''_{xy}(x_0,y_0)(x-a)(y-b)+f''_{yy}(x_0,y_0)(y-b)^2$$

Os coeficientes da forma quadrática são as entradas de matriz hessiana (que é simétrica por hipótese):

$$H_f(x_0,y_0) = \begin{pmatrix} f''_{xx}(x_0,y_0) & f''_{xy}(x_0,y_0) \\ f''_{xy}(x_0,y_0) & f''_{yy}(x_0,y_0) \end{pmatrix}.$$

Teorema de Taylor

Funções de classe C^m podem ser aproximadas por polinómios de grau m, os chamados **polinómios de Taylor**. Nestes slides consideramos apenas o caso m = 2.

Teorema

Sejam $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ de classe C^2 e $(a,b) \in D_f^{\circ}$. Seja $\epsilon > 0$ tal que $B:=B_{\epsilon}(a,b) \subseteq D_f$. Para todo o $(x,y) \in B$, existe um ponto (x_0,y_0) no segmento da reta entre (a,b) e (x,y) tal que

$$f(x,y) = f(a,b) + f'_x(a,b)(x-a) + f'_y(a,b)(y-b) + Q_{x_0,y_0}(x-a,y-b).$$

Teorema de Taylor

Demonstração: Seja $(x, y) \in B$ arbitrário mas fixo.

- Define $g: [0,1] \to \mathbb{R}$: g(t) := f(a + t(x a), b + t(y b)).
- Teorema de Taylor de Cálc. Inf. I: existe $t_0 \in]0,1[$ tal que

$$g(1) = g(0) + g'(0) + \frac{1}{2}g''(t_0).$$

- g(0) = f(a, b) e g(1) = f(x, y).
- Regra da Cadeia: $g'(0) = f'_{x}(a,b)(x-a) + f'_{y}(a,b)(y-b);$

$$g''(t_0) =$$

$$f''_{xx}(x_0, y_0)(x - a)^2 + 2f''_{xy}(x_0, y_0)(x - a)(y - b) + f''_{yy}(x_0, y_0)(y - b)^2$$
onde $(x_0, y_0) := (a + t_0(x - a), b + t_0(y - b)).$

Determinar os extremos

Teorema

Suponhamos que $(a,b) \in D_f^{\circ}$ é um ponto estacionário de f.

- Se $h_f(a,b) > 0$ e $f''_{xx}(a,b) > 0$, então f tem um mínimo local em (a,b);
- ② Se $h_f(a,b) > 0$ e $f''_{xx}(a,b) < 0$, então f tem um máximo local em (a,b);

Definição

Suponhamos que $(a,b) \in D_f^{\circ}$ é um ponto estacionário de f.

3 Se $h_f(a, b) < 0$, diz-se que f tem um **ponto de sela** em (a, b).

Demonstração

Seja $\epsilon>0$ tal que $B:=B_{\epsilon}(a,b)\subseteq D_f$.

• $\nabla f(a,b) = (0,0)$: para todo o $(x,y) \in B$ existe $(x_0,y_0) \in B$ tal que

$$f(x,y) = f(a,b) + \frac{1}{2}Q_{x_0,y_0}(x-a,y-b),$$

pelo Teorema de Taylor.

• Como f é de classe C^2 , pode-se assumir que:

$$Q_{x_0,y_0}(x-a,y-b) > 0 \Leftrightarrow Q_{a,b}(x-a,y-b) > 0, \ Q_{x_0,y_0}(x-a,y-b) < 0 \Leftrightarrow Q_{a,b}(x-a,y-b) < 0.$$

Demonstração

• Pelo slide anterior, para todo o $(x, y) \in B$:

$$f(x,y) > f(a,b) \Leftrightarrow Q_{a,b}(x-a,y-b) > 0,$$

 $f(x,y) < f(a,b) \Leftrightarrow Q_{a,b}(x-a,y-b) < 0.$

Da teoria das formas quadráticas:

$$Q_{a.b}(x-a,y-b) > 0 \Leftrightarrow h_f(a,b) > 0 \wedge f''_{xx}(a,b) > 0,$$

 $Q_{a.b}(x-a,y-b) < 0 \Leftrightarrow h_f(a,b) > 0 \wedge f''_{xx}(a,b) < 0.$

Logo:

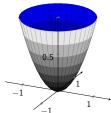
f tem um mín. loc. em (a,b) sse $h_f(a,b) > 0 \land f''_{xx}(a,b) > 0$, f tem um máx. loc. em (a,b) sse $h_f(a,b) > 0 \land f''_{xx}(a,b) < 0$.

Seja
$$f(x,y) = x^2 + y^2$$
. Então

$$\nabla f(x,y) = (0,0) \Leftrightarrow (2x,2y) = (0,0) \Leftrightarrow (x,y) = (0,0).$$

$$H_f(0,0) = \begin{pmatrix} (2x)'_x & (2y)'_x \\ (2x)'_y & (2y)'_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

 $h_f(0,0) = 4 > 0$ e $f''_{xx}(0,0) = 2 > 0$, logo f tem um mínimo local em (0,0).

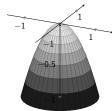


Seja
$$f(x,y) = -x^2 - y^2$$
. Então

$$\nabla f(x,y) = (0,0) \Leftrightarrow (-2x,-2y) = (0,0) \Leftrightarrow (x,y) = (0,0).$$

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

 $h_f(0,0) = 4 > 0$ e $f''_{xx}(0,0) = -2 < 0$, logo f tem um máximo local em (0,0).

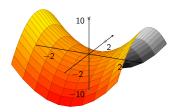


Seja
$$f(x,y) = x^2 - y^2$$
. Então

$$\nabla f(x,y) = (0,0) \Leftrightarrow (2x,-2y) = (0,0) \Leftrightarrow (x,y) = (0,0).$$

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

 $h_f(0,0) = -4 < 0$, logo f tem um ponto de sela em (0,0).



Seja
$$f(x,y) = (\frac{1}{2} - x^2 + y^2) e^{1-x^2-y^2}$$

• Determinemos $\nabla f(x, y)$:

$$f'_{x}(x,y) = (-2x)e^{1-x^{2}-y^{2}} + \left(\frac{1}{2} - x^{2} + y^{2}\right)e^{1-x^{2}-y^{2}}(-2x)$$

$$= (2x^{3} - 2xy^{2} - 3x)e^{1-x^{2}-y^{2}};$$

$$f'_{y}(x,y) = (2y)e^{1-x^{2}-y^{2}} + \left(\frac{1}{2} - x^{2} + y^{2}\right)e^{1-x^{2}-y^{2}}(-2y)$$

$$= (2x^{2}y - 2y^{3} + y)e^{1-x^{2}-y^{2}}.$$

$$\nabla f(x,y) = (2x^3 - 2xy^2 - 3x, 2x^2y - 2y^3 + y) e^{1-x^2-y^2}.$$

$$\nabla f(x,y) = (2x^3 - 2xy^2 - 3x, 2x^2y - 2y^3 + y) e^{1-x^2-y^2}.$$

• Determinemos os pontos estacionários:

$$\nabla f(x,y) = (0,0) \Leftrightarrow \begin{cases} x(2x^2 - 2y^2 - 3) = 0 \\ y(2x^2 - 2y^2 + 1) = 0. \end{cases}$$

Casos possíveis:

- $x = 0 \land y = 0$: (0,0);
- $x = 0 \land -2y^2 + 1 = 0$: $(0, \frac{\pm 1}{\sqrt{2}})$;
- $y = 0 \wedge 2x^2 3 = 0$: $(\pm \sqrt{\frac{3}{2}}, 0)$.

Obs.: O caso $2x^2 - 2y^2 - 3 = 0 \ \land \ 2x^2 - 2y^2 + 1 = 0$ não tem solução.

$$\nabla f(x,y) = (2x^3 - 2xy^2 - 3x, 2x^2y - 2y^3 + y) e^{1-x^2-y^2}.$$

$$f_{xx}''(x,y) = ((6x^2 - 2y^2 - 3) - 2x(2x^3 - 2xy^2 - 3x)) e^{1-x^2-y^2}$$

$$= (-4x^4 + 4x^2y^2 + 12x^2 - 2y^2 - 3) e^{1-x^2-y^2};$$

$$f_{xy}''(x,y) = (-4xy - 2y(2x^3 - 2xy^2 - 3x)) e^{1-x^2-y^2}$$

$$= (-4x^3y + 4xy^3 + 2xy) e^{1-x^2-y^2};$$

$$f_{yy}''(x,y) = ((2x^2 - 6y^2 + 1) - 2y(2x^2y - 2y^3 + y)) e^{1-x^2-y^2}$$

$$= (-4x^2y^2 + 4y^4 - 8y^2 + 2x^2 + 1) e^{1-x^2-y^2}.$$

- Consideremos a matriz hessiana nos pontos estacionários.
 - f tem um ponto de sela em (0,0):

$$H_f(0,0) = \begin{pmatrix} -3e & 0 \\ 0 & e \end{pmatrix}.$$

$$h_f(0,0) = -3e^2 < 0.$$

• f tem um máximo local em $(0, \pm \frac{1}{\sqrt{2}})$:

$$H_f\left(0,\pm rac{1}{\sqrt{2}}
ight) = egin{pmatrix} -4e^{rac{1}{2}} & 0 \ 0 & -2e^{rac{1}{2}} \end{pmatrix}.$$

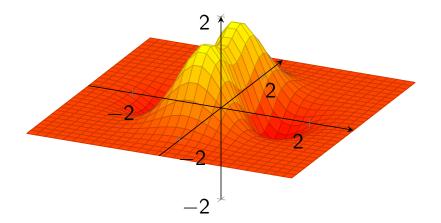
$$h_f\left(0,\pm \frac{1}{\sqrt{2}}
ight) = 8e > 0$$
 e $f''_{xx}\left(0,\pm \frac{1}{\sqrt{2}}
ight) = -4e^{\frac{1}{2}} < 0.$

- Consideremos a matriz hessiana nos pontos estacionários.
 - f tem um mínimo local em $(\pm \sqrt{\frac{3}{2}}, 0)$:

$$H_f\left(\pm\sqrt{\frac{3}{2}},0\right) = \begin{pmatrix} 6e^{-\frac{1}{2}} & 0 \\ 0 & 4e^{-\frac{1}{2}} \end{pmatrix}.$$

$$h_f\left(\pm\sqrt{\frac{3}{2}},0
ight)=24e^{-1}>0$$
 e $f''_{xx}\left(\pm\sqrt{\frac{3}{2}},0
ight)=6e^{-\frac{1}{2}}>0.$

$$z = \left(\frac{1}{2} - x^2 + y^2\right) e^{1 - x^2 - y^2}$$



Generalização

Sejam f = f(x, y, z) uma função de classe C^2 e $(a, b, c) \in D_f^{\circ}$.

- (a, b, c) é um ponto estacionário se $\nabla f(a, b, c) = (0, 0, 0)$.
- Pelo Teorema de Schwarz, a matriz hessiana $H_f(a, b, c)$ é simétrica.
- Para i=1,2,3, seja Δ_i o determinante da submatriz de $H_f(a,b,c)$ formada pelas primeiras i linhas e colunas. Note-se que $\Delta_3=h_f(a,b,c)$.

Generalização

Theorem

Seja (a, b, c) um ponto estacionário de f tal que $h_f(a, b, c) \neq 0$.

$$\Delta_1>0\,\wedge\,\Delta_2>0\,\wedge\,\Delta_3>0.$$

f tem um máximo em (a,b,c) se

$$\Delta_1 < 0 \, \wedge \, \Delta_2 > 0 \, \wedge \, \Delta_3 < 0.$$

f tem um ponto de sela em (a, b, c), caso contrário.

Seja
$$f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2$$
.

• $\nabla f(x, y, z) = (2x, 2y, 2z)$. Logo

$$\nabla f(x, y, z) = (0, 0, 0) \Leftrightarrow (x, y, z) = (0, 0, 0).$$

A matriz hessiana

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

 $\Delta_1 = 2 > 0, \Delta_2 = 4 > 0, \Delta_3 = 8 > 0$, logo f tem um mínimo local em (0,0,0).

