

Curs 10

Teorema (Voraciu săt implicită TFI)

Teorema: $f \in C^p(\mathbb{R}^p)$, D deschisă

$F: D \rightarrow \mathbb{R}$ și $(x_1^0, x_2^0, \dots, x_p^0, y^0) \in D$ astfel încât

1) $F(x_1^0, x_2^0, \dots, x_p^0, y^0) = 0$

2) F este de clasă C^1 ($\forall i \in \mathbb{N}$)

3) $\frac{\partial F}{\partial y}(x_1^0, x_2^0, \dots, x_p^0, y^0) \neq 0$

Astunci $\exists U = \overset{\circ}{U} \in \mathcal{V}_{(x_1^0, \dots, x_p^0)}$,

$\exists V = \overset{\circ}{V} \in \mathcal{V}_{y^0}$ și $\exists f: U \rightarrow V$

(f săt implicită) cu proprietăți:

a) $f(x_1^0, \dots, x_p^0) = y^0$

b) $F(x_1^0, \dots, x_p^0, f(x_1^0, \dots, x_p^0)) = 0$

c) $(x_1^0, \dots, x_p^0) \in U$

d) f este de clasă C^1 și $\frac{\partial f}{\partial x_i}(x_1^0, \dots, x_p^0)$

$$= - \frac{\frac{\partial F}{\partial x_i}(x_1^0, \dots, x_p^0, f(x_1^0, \dots, x_p^0))}{\frac{\partial F}{\partial y}(x_1^0, \dots, x_p^0, f(x_1^0, \dots, x_p^0))} \in U, \quad \forall i = 1, \dots, p$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x_1^0, \dots, x_p^0, f(x_1^0, \dots, x_p^0))$$

Notatie

In contextul TFI notăm $f = g$.

Def. Funcția $f(x_1, \dots, x_p, y) = 0$ denotă o.n. fct implicită asociată de $F(x_1, \dots, x_p, y) = 0$

Dоказ. Fie $K \in \mathbb{N}^*$. Atunci F este de clasa C^K atunci și $f(x_1, \dots, x_p, y)$ este de clasa C^K

Ex: Ar. că ec. $x^2 - 2xy + y^2 + x + y - 2 = 0$ definește într-o vecinătate a pt $(1,1)$ fct implicită $y = y(x)$ și det $y'(1) \cdot \left(= \frac{\partial y}{\partial x}(1) \right)$

Def. Fie $D = \mathbb{R}^2 \cap$ deschisă cu mărimile

Def. Dacă $F: D \rightarrow \mathbb{R}$, $F(x, y) = x^2 - 2xy + y^2 + x + y - 2$

$$1) F(1,1) = 1 - 2 + 1 + 1 + 1 - 2 = 0$$

$$2) \frac{\partial F}{\partial x}(x, y) = 2x - 2y + 1 \quad \forall (x, y) \in \mathbb{R}^2 = 0$$

$$\frac{\partial F}{\partial y}(x, y) = -2x + 2y + 1$$

$\frac{\partial F}{\partial x}$, $\frac{\partial F}{\partial y}$ sunt pe $D \rightarrow F$ de
closă C^1 (pe D)

$$3) \frac{\partial F}{\partial y}(1,1) = -2 + 2 + 1 = 1 \neq 0$$

⇒ Dacă $\exists U = \cup_{i=1}^m V_i \in \mathcal{V}_1$, $\exists V = \bigcup_{j=1}^n W_j \in \mathcal{W}_1$, \exists

$y: U \rightarrow V$ ca prop

$$a) y(1) = 1$$

$$b) F(x, y(x)) = 0 \quad \forall x \in U$$

c) y este de clasă C^1 și $y'(x) =$

$$\frac{\partial F}{\partial x}(x, y(x)) = -\frac{\frac{\partial F}{\partial y}(x, y(x))}{\frac{\partial F}{\partial y}(x, y(x))} \quad \forall x \in U$$

rezolvă d. $y'(1) = 1 \neq 0$

$(x, y(x)) \in U \times V \subset D: F$

Für a dexter. $y'(1) = \frac{\partial y}{\partial x}(1)$ an einer 2 Variablen

Vari 1 (Folgerung a) gi(c))

$$y''(x) = -\frac{2x - 2y(x) + 1}{-2x + 2y(x) + 1} \quad \forall x \in U$$

$$\Rightarrow y''(1) = -\frac{2 \cdot 1 - 2y(1) + 1}{-2 + 2y(1) + 1} = -\frac{2 - 2 + 1}{-2 + 2 + 1} \\ = -1$$

Vari 2 (Folgerung a) gi(b))

$$F(x, y(x)) = 0 \quad \forall x \in U \Leftrightarrow x^2 - 2xy(x) + y^2(x) + x + y(x) - 2 = 0 \quad \forall x \in U$$

Dann ist der 1. Diff. in Kap aus x gi optimiert

$$2x - 2y(x) - 2x y'(x) + 2y(x) y'(x) + 1 + y'(x) = 0 \quad \forall x \in U$$
$$\Rightarrow y'(x) (-2x + 2y(x) + 1) = -2x + 2y(x) - 1$$

$$\Rightarrow y'(x) = -\frac{-2x + 2y(x) - 1}{-2x + 2y(x) + 1} \quad \forall x \in U$$

$$\Rightarrow y''(1) = -\frac{-2 \cdot 1 + 2y(1) - 1}{-2 \cdot 1 + 2y(1) + 1} = -\frac{-2 + 2 - 1}{-2 + 2 + 1} = -1$$

Theorem (TFI - Basal general)

Ist $p, q \in \mathbb{N}^*$

$\emptyset \neq D \subset \mathbb{R}^{p+q}$, D abgeschlossen,
 $F: D \rightarrow \mathbb{R}^q$ ($F = (f_1, \dots, f_q)$)

$$g_i(x_0^0, y_0^0) \in D \quad (x_0^0 = (x_0^0, \dots, x_p^0), y_0^0 = (y_0^0, \dots, y_q^0))$$

a) 1) $\nabla(x_0^0, y_0^0) = 0_{R^2} = (0, \dots, 0)$

2) ∇ este de clasa C^1 (pe D)

3) $\frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla f_1, \dots, \nabla f_q)(x_0^0, y_0^0) \stackrel{\text{def}}{=} g_i$

$$\left| \begin{array}{c} \frac{\partial f_1}{\partial y_j}(x_0^0, y_0^0) - \frac{\partial f_1}{\partial y_q}(x_0^0, y_0^0) \\ \vdots \\ \frac{\partial f_q}{\partial y_j}(x_0^0, y_0^0) - \frac{\partial f_q}{\partial y_q}(x_0^0, y_0^0) \end{array} \right| \neq 0$$

$$\left| \begin{array}{c} \frac{\partial f_1}{\partial y_j}(x_0^0, y_0^0) - \frac{\partial f_1}{\partial y_q}(x_0^0, y_0^0) \\ \vdots \\ \frac{\partial f_q}{\partial y_j}(x_0^0, y_0^0) - \frac{\partial f_q}{\partial y_q}(x_0^0, y_0^0) \end{array} \right|$$

Ahunci $\exists \nabla V = \nabla \circ \nabla_{(x_0^0, \dots, x_p^0)}, \exists V = \nabla$

$\in \mathcal{D}_{(y_0^0, \dots, y_q^0)}$ și $\exists! f: V \rightarrow V$ (fie f ,

implicită) $f = (f_1, \dots, f_q)$ cu proprietate:

a) $f(x^0) = y_0^0$

b) $\nabla f(x, f(x)) = 0_{R^2} \quad \forall x \in U$

c) f este de clasa C^1

~~$$\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(x) = \frac{\partial}{\partial x_i} \frac{\partial}{\partial y_j} (\nabla f_1, \dots, \nabla f_q) = \frac{\partial}{\partial y_j} \frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla f_1, \dots, \nabla f_q) = \frac{\partial}{\partial y_j} (\nabla f_i, \dots, \nabla f_q)$$~~

$\nabla \in \mathcal{J}$:

$$\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(x) = - \frac{\frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla f_1, \dots, \nabla f_q)(x, f(x))}{\frac{\partial}{\partial y_j} (\nabla f_1, \dots, \nabla f_q)(x, f(x))} \quad \forall i=1,p \quad \forall j=1,q \quad \forall x \in U$$

$$\frac{\partial f_g}{\partial x_i}(x) = \frac{\frac{D(f_1, \dots, f_g)}{D(y_1, \dots, y_g, x_i)}(x, f(x))}{\frac{D(f_1, \dots, f_g)}{D(y_1, \dots, y_g)}(x, g(x))}$$

Extrame cu legături

Fie $p \in \mathbb{N}^*$, $\emptyset \neq E \subset \mathbb{R}^p$, $\emptyset \neq A \subset E$,

$f: E \rightarrow \mathbb{R}$ și $a \in A$.

D: Spunem că a este:

- 1) pt de min local al lui f condizionat de A dacă $\forall x \in V_a$ a.i. $f(a) \leq f(x) \forall x \in V_a \cap A$
- 2) pt de max local al lui f cond. de A dacă $\forall x \in V_a$ a.i. $f(a) \geq f(x) \forall x \in V_a \cap A$
- 3) pt de extrem local al lui f cond. de A dacă a este pt de min. local al lui f cond. de A sau a este pt de max local al lui f cond. de A

Obs: Dacă $A = E$ are orice sintagma „condizionată de A ”.

Definiția alternativă: Pt de extrem local ale lui f cond. de A se mai numesc și PUNCTE DE EXTREM LOCALĂ ALE lui f . RELATIVE LA A

Fie $1 \leq k \leq p$ ($k \in \mathbb{N}$) și $g_1, \dots, g_k: E \rightarrow \mathbb{R}$

D: Dacă $A = \{x \in E \mid g_1(x) = \dots = g_k(x) = 0\}$

pt. de extrem local ale lui f cond. de A s.m. punctele de extrem local ale lui f cu legături $g_1(x) = 0, \dots, g_k(x) = 0$

Pp în continuare că $A = \{x \in E \mid g_1(x) = \dots = g_k(x) = 0\}$, E este multime deschisă și

g_1, g_1, \dots, g_k sunt de clasa $C^1(\mathbb{R}^p)$

Teorema următoare dă cond. necesare și suficiente de existență și unicitatea de extrem local cu legături.

Teorema (Teorema multiplicatorilor lui Lagrange)

Fie $a \in A$ (i.e. $g_1(a) = \dots = g_k(a) = 0$). Dacă
rang $\left(\frac{\partial g_i}{\partial x_j}(a) \right)_{\substack{1 \leq i \leq k \\ 1 \leq j \leq p}} = K$ și că a este punct de

extrem local al lui f condiționat de A .

Atunci $\exists \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_K \in \mathbb{R}$ așa

$$(1) \quad \begin{cases} \frac{\partial L}{\partial x_1}(a) = 0 \\ \vdots \\ \frac{\partial L}{\partial x_p}(a) = 0 \end{cases}$$

unde $L: E \rightarrow \mathbb{R}$, $L(x) = f(x) + \sum_{i=1}^K \lambda_i g_i(x)$

Dоказ. Un pt $a = (a_1, \dots, a_p) \in E$ a.i.

$g_1(a) = \dots = g_k(a) = 0$ (i.e. $a \in A$),

rang $\left(\frac{\partial g_i}{\partial x_j}(a) \right)_{\substack{1 \leq i \leq k \\ 1 \leq j \leq p}} = K$ și $\exists \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_K \in \mathbb{R}$ așa

2 verifica sist (1) pt punct stacionar
al lui f cond de A (nu ce legături).

$$g_1(x) = \dots = g_k(x) = 0$$

Dоказ. Numerele reale $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_K$ din
teorema preced. D.m. MULȚIPLICATORII LUI LAGRANGE

Dоказ. Tot, L. D.m. LAGRANGEIANUL problemei

Obs: Valoarea $\lambda_1, \dots, \lambda_k$ se schimbă odată cu
pe σ stational conditivat a.

Obs Teorema prec. se poate reformula astfel:

"Orice pd. de extrem local conditionat este
pentru "stationar, conditional")

OBS: Reciprocă obs. precedente nu este valabilă, i.e. există situații statice condizionate care nu sunt situații de extremă conditionate.

fly pt det. spot stationary conditionate

1) Se consideră funcția $L: E \rightarrow \mathbb{R}$, $L(x) = f(x)$

2) Se formará sistema

$$\frac{\partial L}{\partial x^i}(x) = 0$$

și se colectă sol. acordul
(ptK ec și p+k mecanism)

$$\frac{\partial L}{\partial x_0}(x) = 0$$

(ptK ec β) ptK meciendo

$$g_1(x) = 0$$

$$(x_1, \dots, x_p, \lambda_1, \dots, \lambda_k)$$

:

3) Dacă $(a_1, \dots, a_p; \gamma_1, \dots, \gamma_k)$ este un sistem de numere și de parametri, să se arate că suma $\sum_{i=1}^p a_i \gamma_i$ este maximă dacă și numai dacă a_1, \dots, a_p sunt proporționali cu $\gamma_1, \dots, \gamma_k$.

$$g\left(\frac{\partial x_i}{\partial y_j}(x_0)\right) = k$$

extensão (m^2/ap) e profundidade (m)

f cu $\log g_1(x) = \dots = g_k(x) = 0$

Obs: Punctele care pot fi stacionare conditioante reprezentă
aflo și pot fi extreim local conditioant

A) Cauțăm acum condiții suficiente care să
ne permită să identificăm dintre puncte stacionare
condit. pe cele care sunt puncte de extrem
local conditioante

Fie $a = (a_1, \dots, a_p) \in E$ un punct stacionar
al lui f conditioant de A . Avem
că $a \in A$ (i.e. $g_1(a) = \dots = g_k(a) = 0$)

$$\text{rang} \left(\frac{\partial g_i}{\partial x_j}(a) \right)_{\substack{1 \leq i \leq k \\ 1 \leq j \leq p}} = K \quad \text{d穿上} \quad \lambda_1, \dots, \lambda_k \in \mathbb{R}$$

a). a nu este sol. a rest (II).

Pp. că: lagrangiunul L este de clasa C_2
 $\forall a \in E$

Diferențiem în punctul a relativ sistemului

$$\begin{cases} g_1(a) = 0 & \text{gi este liniar} \\ g_2(a) = 0 & \frac{\partial g_1}{\partial x_1}(a) dx_1 + \dots + \frac{\partial g_1}{\partial x_p}(a) dx_p \\ g_K(a) = 0 & = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} g_1(a) = 0 & \frac{\partial g_K}{\partial x_1}(a) dx_1 + \dots + \frac{\partial g_K}{\partial x_p}(a) dx_p \\ g_2(a) = 0 & = 0 \end{cases}$$

Deci matricea acestui sistem liniar este

$$\left(\frac{\partial g_i}{\partial x_j}(a) \right)_{\substack{1 \leq i \leq k \\ 1 \leq j \leq p}} \quad \text{gi rangul ei este } K \text{, putem}$$

expresa K diferențiale în fel de următoare
 $p - K$.

$$dx_1, \dots, dx_p, dx_{p+1}, \dots, dx_{p+k}, dx_{p+k+1}$$

dx_{p+k+1}

pp ca $\frac{D(g_1, \dots, g_k)}{D(x_{p+1}, \dots, x_p)}$ (a) $\neq 0$ (pp ca sangu este K)

Exprimam dx_{p+k+1}, \dots, dx_p în funcție de
 dx_1, \dots, dx_{p-k}

Pentru ca și (*)

$$\left. \begin{aligned} dx_{p+k+1} &= \sum_{i=1}^{p-k} \theta_i^1 dx_i \\ dx_p &= \sum_{i=1}^{p-k} \theta_i^k dx_i \end{aligned} \right\}$$

Reamintim că $d^2 L(a) : \mathbb{R}^p \times \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}$,

$$d^2 L(a)(u, v) = \sum_{i,j=1}^p \frac{\partial^2 L}{\partial x_i \partial x_j}(a) u_i v_j$$

Tie $F(a) : \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}$, $F(a)(u) = d^2 L(a)(u)^2$

$$= \sum_{i,j=1}^p \frac{\partial^2 L}{\partial x_i \partial x_j}(a) u_i u_j$$

Pentru ca și $F(a) = \sum_{i,j=1}^p \frac{\partial^2 L}{\partial x_i \partial x_j}(a) dx_i dx_j$

Inducție în expr. din $F(a)$ pe $dx_{p+k+1}, \dots,$

dsp' ca (*) și definitia $F(a)$ legăt $\sum_{i,j=1}^p A_{ij} dx_i dx_j$

unde A_{ij} rezultă din calcul

$$(F(a))_{leg} : \mathbb{R}^{p+k} \rightarrow \mathbb{R}, F(a)(u) = \sum_{i,j=1}^p A_{ij} \cdot u_i u_j$$

1) Dacă $F(a)$ $\log(u) \geq 0$ și $u \in \mathbb{R}^{P-K}$ și
 $F(a) \log(u) = 0 \Leftrightarrow u = 0_{\mathbb{R}^{P-K}}$ astfel încât este
pot de minimum local al lui f cu \log .
 $g_1(x) = \dots = g_K(x) = 0$

2) Dacă $F(a) \log(u) \leq 0$ și $u \in \mathbb{R}^{P-K}$ și
 $F(a) \log(u) = 0 \Leftrightarrow u = 0_{\mathbb{R}^{P-K}}$ astfel încât
este pot de maxim local al lui f cu
logaritme $g_1(x) = \dots = g_K(x) = 0$

Amenajare: Pot stat. condiții mai numeroase
să pot obține conditii.

Obs. În aplicații de masă avem

$$dx_i dx_j = dx_j dx_i \quad \forall i, j \in \{1, \dots, P-K\}$$

Ex: Fie $f: (0; \infty)^3 \rightarrow \mathbb{R}$

$$f(x, y, z) = xy + xz + yz$$

Dacă pot de extrem local al lui f cu \log .

$$xyz = 1$$