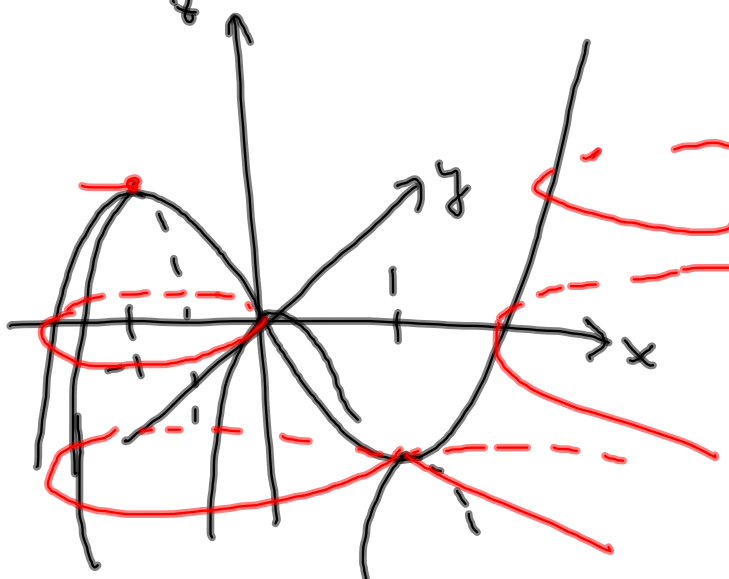


LH 5.9 Ekstremalpunkter
= minimumspunkter og maksimumspunkter

$$A \subseteq \mathbb{R}^m$$

$$f: A \rightarrow \mathbb{R}$$

Ex $f(x,y) = x^3 - 3x - y^2$
 $(x,y) \in \mathbb{R}^2$



Def $\vec{p} \in A$ (indre punkt?)

er et stationært punkt hvis $f'(\vec{p}) = 0$

$$\Leftrightarrow \nabla f(\vec{p}) = \vec{0}.$$

Hesse-matrisen

Gradient $\nabla f(\vec{p}) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(\vec{p}), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_m}(\vec{p}) \right)$

Hessematrisen

$Hf(\vec{p}) = \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\vec{p}) \right)_{i,j=1}^m$

$m \times m$
matrise

$$= \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2}(\vec{p}) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_m}(\vec{p}) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_m \partial x_1}(\vec{p}) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_m^2}(\vec{p}) \end{bmatrix}$$

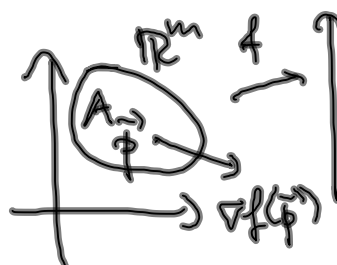
Antar heretter at:

- $\rightarrow f$ er to ganger kontinuertlig deriverbar
- $=$ hver funksjon $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\vec{p})$ er kontinuertlig
- $= Hf(\vec{p})$ er kontinuertlig som funksjon av \vec{p}

$\Rightarrow Hf(\vec{p})$ er symmetrisk

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

Hessematrixen til f er Jacobimatrixen
til gradientfeltet $\nabla f: A \rightarrow \mathbb{R}^m$.



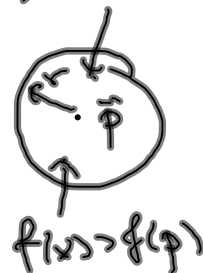
$$(\nabla f)'(\vec{p}) = Hf(\vec{p})$$

$$\nabla f(\vec{p}) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_m} \right).$$

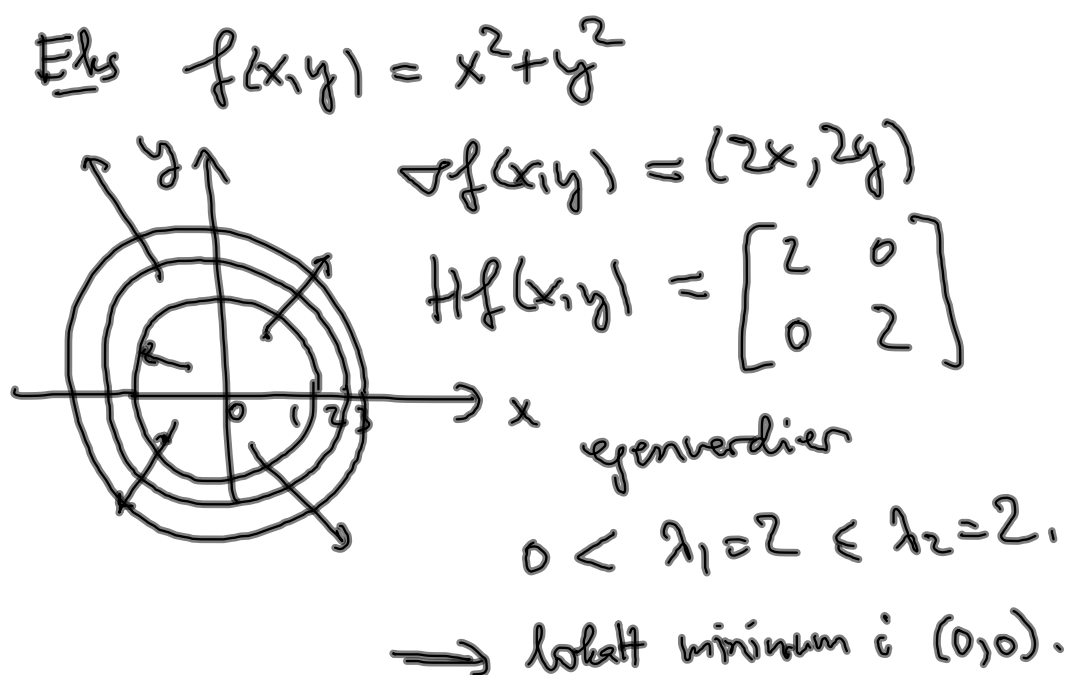
Annetderiverttesten (5.9.6)

$A \subseteq \mathbb{R}^m$, $f: A \rightarrow \mathbb{R}$, $\vec{p} \in A$
stasjonært punkt ($\nabla f(\vec{p}) = \vec{0}$);
anta Hf er kontinuerlig nær \vec{p} .

- (a) Hvis alle egenverdiene til $Hf(\vec{p})$
er > 0 er \vec{p} et lokalt minimumspkt.
- (b) Hvis alle egenverdiene til $Hf(\vec{p})$
er < 0 er \vec{p} et lokalt maksimumspkt.
- (c) Hvis minst en egenverdi er > 0
og minst en egenverdi er < 0 , $f(\vec{y}) < f(\vec{p})$
er \vec{p} et sadelpunkt.



- (d) Hvis noen egenverdier er 0 ,
og de andre har samme fortegn,
gir testen ingen konklusjon.



Ex $f(x,y) = x^2 - y^2$, $f(x,y) = -x^2 - y^2$.

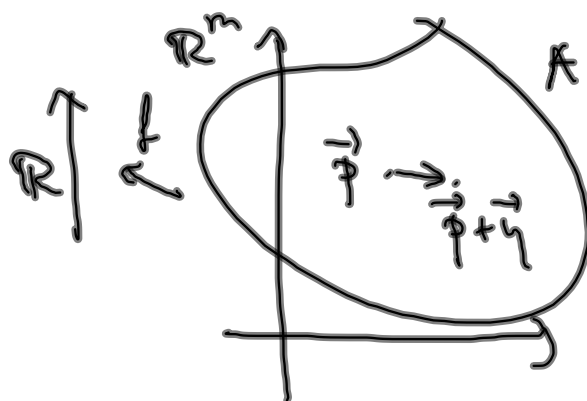
Taylor's formel (5.9.4)

$$f(\vec{p} + \vec{y}) =$$

$$f(\vec{p}) + \nabla f(\vec{p}) \cdot \vec{y}$$

$$+ \frac{1}{2} Hf(\vec{p}) \vec{y} \cdot \vec{y} + \varepsilon(y) |\vec{y}|^2$$

der $\varepsilon(\vec{y}) \rightarrow 0$ når $\vec{y} \rightarrow \vec{0}$.



Fra Kalkulus 11.2:

Hvis $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ er to ganger
kontinuerlig deriverbar nær 0 er

$$g(t) = \underline{g(0)} + \underline{g'(0)t} + \underline{\frac{1}{2} g''(0)t^2} + \eta(t)t^2$$

der $\eta(t) \rightarrow 0$ når $t \rightarrow 0$.

Vises ved delvis integrasjon...

Fra Kalkulus 11.2:

$$\int u dv = uv - \int v du$$

Fundamentals teoremet:

$$g(t) = g(0) + \int_0^t g'(x) dx$$

Dalns integrasjon:

$$\begin{aligned} g(t) &= g(0) + \left[g'(x)(x-t) \right]_0^t \\ &\quad - \int_0^t g''(x)(x-t) dx \\ &= g(0) + g'(0)t + \int_0^t g''(0)(t-x) dx \\ &\quad + \int_0^t (g''(x) - g''(0))(t-x) dx \\ &= g(0) + g'(0)t + \frac{1}{2} g''(0)t^2 + \eta(t)t^2 \end{aligned}$$

$$\text{der } \eta(t)t^2 = \int_0^t (g''(x) - g''(0))(t-x) dx$$

Når g'' er kontinuerlig i 0 vil gitt $\varepsilon > 0$

finnes $\delta > 0$ med $|g''(x) - g''(0)| \leq \varepsilon$ for

$|x| < \delta$, så

$$\left| \int_0^t (g''(x) - g''(0))(t-x) dx \right| \leq t \cdot \varepsilon \cdot t = \varepsilon t^2$$

så $|\eta(t)| \leq \varepsilon$.

Beris - skisse La $\vec{y} = (y_1, \dots, y_m)$ of

$$g(t) = f(\vec{p} + t\vec{y}) \text{ for sm\AA } t.$$

$$g(0) = \underline{f(\vec{p})} \quad \text{Kj\AA} \text{meregelen}$$

$$\begin{aligned} g'(t) &= f'(\vec{p} + t\vec{y}) \vec{y} \\ &= \nabla f(\vec{p} + t\vec{y}) \cdot \vec{y} \end{aligned}$$

$$g'(0) = \underline{\nabla f(\vec{p}) \cdot \vec{y}} = \sum_{i=1}^m \frac{\partial f}{\partial x_i}(\vec{p}) y_i$$

$$\begin{aligned} g''(t) &= \nabla f'(\vec{p} + t\vec{y}) \vec{y} \cdot \vec{y} \\ &= Hf(\vec{p} + t\vec{y}) \vec{y} \cdot \vec{y} \end{aligned}$$

$$g''(0) = \underline{Hf(\vec{p}) \vec{y} \cdot \vec{y}} = \sum_{i,j=1}^m \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\vec{p}) y_i y_j$$

Lemma 5.9.5 H symmetrisk $n \times n$ matrise
med egenverdier $\lambda_1 \leq \lambda_2 \leq \dots \leq \lambda_n$.

(a) Hvis alle λ_i er positive ($0 < \lambda_1$)

$$\text{er } H\vec{y} \cdot \vec{y} \geq \lambda_1 |\vec{y}|^2$$

for alle $\vec{y} \in \mathbb{R}^n$.

(b) Hvis alle λ_i er negative ($\lambda_n < 0$)

$$\text{er } H\vec{y} \cdot \vec{y} \leq \lambda_n |\vec{y}|^2$$

for alle $\vec{y} \in \mathbb{R}^n$.

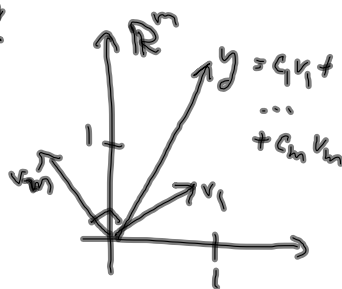
Basis H symm. $m \times m$ matrise
 $0 < \lambda_1 < \lambda_2 < \dots < \lambda_m$ egenverdier

$$\vec{y} \in \mathbb{R}^m \quad H\vec{y} \cdot \vec{y} ?$$

Kan finne en basis
 $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_m\}$

for \mathbb{R}^m som består av

$$\text{egenvektorene: } H\vec{v}_i = \lambda_i \vec{v}_i$$



Videre kan vi anta at basisen er

ortonormal, dvs:

$$\vec{v}_i \cdot \vec{v}_j = \begin{cases} 1 & \text{hvis } i=j \\ 0 & \text{hvis } i \neq j \end{cases}$$

$$\text{Skriver } \vec{y} = c_1 \vec{v}_1 + \dots + c_m \vec{v}_m$$

Da er

$$\begin{aligned} |\vec{y}|^2 = \vec{y} \cdot \vec{y} &= \sum_{i=1}^m c_i \vec{v}_i \cdot \sum_{j=1}^m c_j \vec{v}_j \\ &= \sum_{i,j=1}^m c_i c_j \vec{v}_i \cdot \vec{v}_j \\ &= \sum_{i=1}^m c_i^2 \end{aligned}$$

$$\text{og } H\vec{y} = \sum_{i=1}^m c_i H\vec{v}_i = \sum_{i=1}^m c_i \lambda_i \vec{v}_i$$

$$\text{så } \underline{H\vec{y} \cdot \vec{y}} = \sum_{i=1}^m c_i \lambda_i \vec{v}_i \cdot \sum_{j=1}^m c_j \vec{v}_j$$

$$\begin{aligned} &= \sum_{i,j=1}^m c_i c_j \lambda_i \vec{v}_i \cdot \vec{v}_j \\ &= \sum_{i=1}^m \lambda_i c_i^2 \end{aligned}$$

$$= \lambda_1 c_1^2 + \dots + \lambda_m c_m^2 \quad 0 < \lambda_1 < \dots < \lambda_m$$

$$\geq \lambda_1 c_1^2 + \dots + \lambda_1 c_m^2$$

$$= \lambda_1 (c_1^2 + \dots + c_m^2) = \underline{\lambda_1 |\vec{y}|^2}$$

Bevis av annenderivtesten:

$$a) \quad 0 < \lambda_1 \leq \lambda_2 \leq \dots \leq \lambda_m$$

$$f(\vec{p} + \vec{y}) = f(\vec{p}) + \underbrace{\nabla f(\vec{p})}_{\vec{0}} \cdot \vec{y} + \frac{1}{2} Hf(\vec{p}) \vec{y} \cdot \vec{y} + \varepsilon(\vec{y}) |\vec{y}|^2$$

der $\varepsilon(\vec{y}) \rightarrow 0$ når $\vec{y} \rightarrow \vec{0}$.

$$\geq f(\vec{p}) + \frac{1}{2} \lambda_1 |\vec{y}|^2 + \varepsilon(\vec{y}) |\vec{y}|^2$$

Det finnes r>0 slik at

$$\frac{1}{2} \lambda_1 + \varepsilon(\vec{y}) > 0 \text{ for } |\vec{y}| < r.$$

$$f(\vec{p} + \vec{y}) \geq f(\vec{p}) + \left(\frac{1}{2} \lambda_1 + \varepsilon(\vec{y}) \right) |\vec{y}|^2 \\ \geq f(\vec{p}) \text{ for } |\vec{y}| < r.$$

Altså er \vec{p} et lokalt minimumspunkt for f .

Eksempel $f(x,y) = x^3 - 3x - y^2$
 $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$\nabla f(x,y) = (3x^2 - 3, -2y)$$

stationære punkter: $\nabla f(x,y) = (0,0)$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 3x^2 - 3 = 0 \\ -2y = 0 \end{cases} \Rightarrow (x,y) = (-1,0) \text{ eller } (1,0),$$

$$Hf(x,y) = \begin{bmatrix} 6x & 0 \\ 0 & -2 \end{bmatrix} \text{ har egenverdier } 6x \text{ og } -2.$$

I $(-1,0)$ er $Hf(-1,0) = \begin{bmatrix} -6 & 0 \\ 0 & -2 \end{bmatrix}$

som bare har negative egenverdier $(-6 < -2)$.

$(-1,0)$ er et lokalt maksimumspunkt

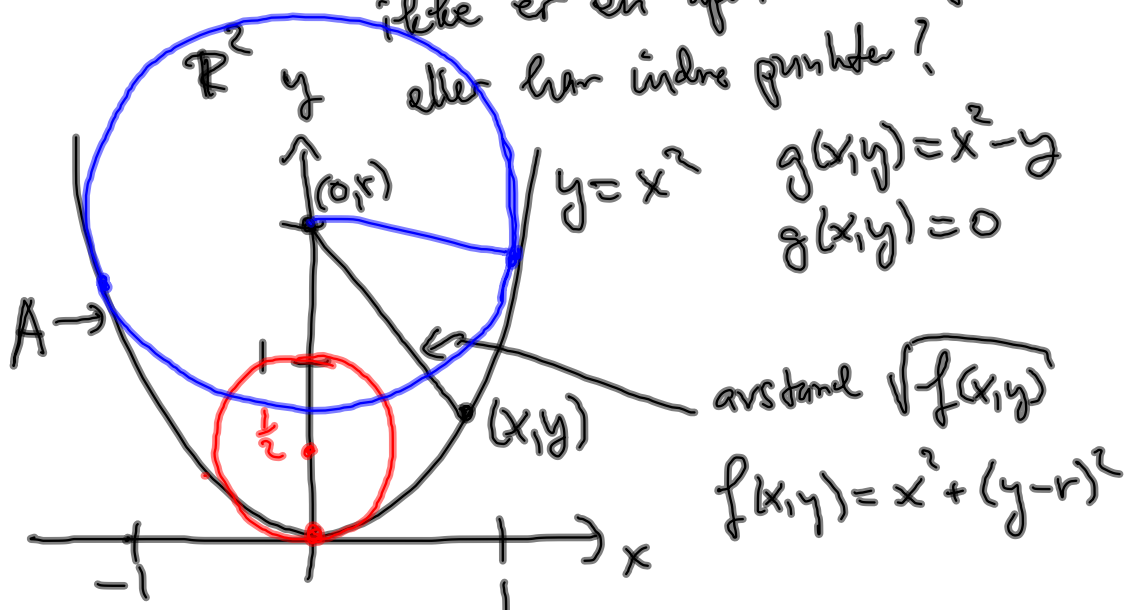
I $(1,0)$ er $Hf(1,0) = \begin{bmatrix} 6 & 0 \\ 0 & -2 \end{bmatrix}$

med en negativ og en positiv egenverdi
 $(-2 < 0 < 6)$

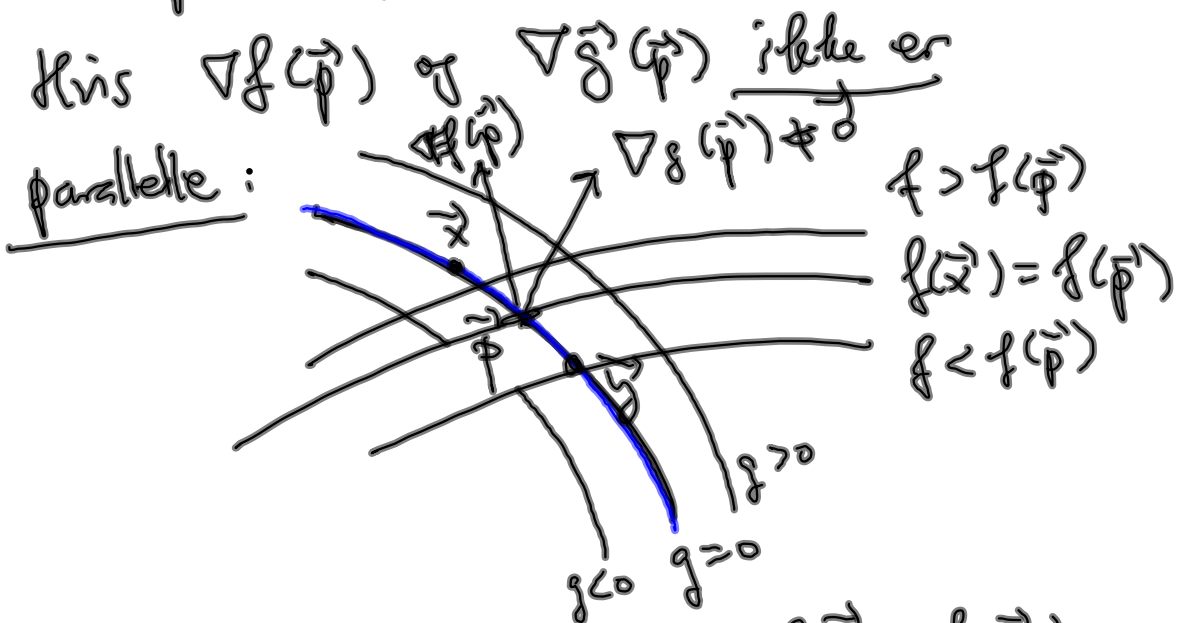
$(1,0)$ er et sadelpunkt.

LH 5.10 Lagranges multiplikator metode

Hva skjer når $A \in \mathbb{R}^m$, $f: A \rightarrow \mathbb{R}$
 ikke er en åpen delmengde?
 eller har indre punkter?



Ser på nivåflaten for f og g :



finnes et \vec{x} nær \vec{p} med $f(\vec{x}) > f(\vec{p})$
 og $g(\vec{x}) = 0$

og \vec{y} nær \vec{p} med $f(\vec{y}) < f(\vec{p})$
 og $g(\vec{y}) = 0$

så \vec{p} er ikke et lokalt ekstremum.

Lagranges multiplikationsmetode

$W \subset \mathbb{R}^{m+1}$ åpen delmengde

$f, g: W \rightarrow \mathbb{R}$

H_f, H_g kontinuerlige

Anta at

$$\vec{p} = (p_1, \dots, p_m, p_{m+1}) \in W$$

er et lokalt maksimum (eller minimum)
for f restriktet til mengden

$$A = \{ \vec{x} \in W \mid g(\vec{x}) = 0 \}$$

Da er enten $\nabla g(\vec{p}) = \vec{0}$ eller
det finnes en $\lambda \in \mathbb{R}$ slik at

$$\nabla f(\vec{p}) = \lambda \nabla g(\vec{p}).$$

