



---

Extremos locais e condicionados

---

1. Considere a função  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  tal que  $f(x, y) = x^2 + 6xy + y^2 - 8x - 8y$ .

(a) Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\nabla f(x, y) = (0, 0) \Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x + 6y - 8 = 0 \\ 2y + 6x - 8 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 \\ y = 1 \end{cases}$$

(b) A função é de classe  $C^\infty$  (em particular, é de classe  $C^2$ ). Determinemos as derivadas parciais de segunda ordem da função  $f$ :

$(x, y)$	$(1, 1)$
$f_{x^2} = 2$	2
$f_{xy} = 6$	6
$f_{y^2} = 2$	2

Como

$$\Delta_f(1, 1) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(1, 1) & f_{xy}(1, 1) \\ f_{yx}(1, 1) & f_{y^2}(1, 1) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 6 \\ 6 & 2 \end{vmatrix} = -32 < 0,$$

concluimos que  $(1, 1)$  é um ponto de sela.

A função não tem máximos nem mínimos locais.

2. Determine, caso existam, os pontos de extremo locais das seguintes funções:

(a)  $f(x, y) = x^2 + y^2$

Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\nabla f(x, y) = (0, 0) \Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x = 0 \\ 2y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \end{cases}$$

Então  $(0, 0)$  é o único ponto estacionário de  $f$ .

Como  $f(x, y) > f(0, 0) = 0$ , para todo o  $(x, y) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ , concluimos que  $(0, 0)$  é um minimizante absoluto estrito de  $f$ .

(b)  $f(x, y) = x^2 + y^2 + 4x - 6y$

Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\nabla f(x, y) = (0, 0) \Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x + 4 = 0 \\ 2y - 6 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -2 \\ y = 3 \end{cases}$$

Então  $(-2, 3)$  é o único ponto estacionário de  $f$ .

A função é de classe  $C^\infty$  (em particular, é de classe  $C^2$ ). Determinemos as derivadas parciais de segunda ordem da função  $f$ :

$(x, y)$	$(-2, 3)$
$f_{x^2} = 2$	2
$f_{xy} = 0$	0
$f_{y^2} = 2$	2

Como

$$\Delta_f(-2, 3) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(-2, 3) & f_{xy}(-2, 3) \\ f_{yx}(-2, 3) & f_{y^2}(-2, 3) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = 4 > 0,$$

e  $f_{x^2}(-2, 3) = 2 > 0$ , concluímos que  $(-2, 3)$  é um minimizante local de  $f$ .

(c)  $f(x, y) = 2x^3 + xy^2 + 5x^2 + y^2$

Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\begin{aligned} \nabla f(x, y) = (0, 0) &\Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 6x^2 + y^2 + 10x = 0 \\ 2xy + 2y = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \end{cases} \vee \begin{cases} x = -5/3 \\ y = 0 \end{cases} \vee \begin{cases} x = -1 \\ y = 2 \end{cases} \vee \begin{cases} x = -1 \\ y = -2 \end{cases} \end{aligned}$$

Então, os pontos estacionários de  $f$  são os pontos:

$A = (0, 0)$ ,  $B = (-5/3, 0)$ ,  $C = (-1, 2)$  e  $D = (-1, -2)$ .

A função é de classe  $C^\infty$  (em particular, é de classe  $C^2$ ). Determinemos as derivadas parciais de segunda ordem da função  $f$ :

$(x, y)$	$(0, 0)$	$(-5/3, 0)$	$(-1, 2)$	$(-1, -2)$
$f_{x^2} = 12x + 10$	10	-10	-2	-2
$f_{xy} = 2y$	0	0	4	-4
$f_{y^2} = 2x + 2$	2	-4/3	0	0

- Ponto  $A = (0, 0)$ . Como

$$\Delta_f(0, 0) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(0, 0) & f_{xy}(0, 0) \\ f_{yx}(0, 0) & f_{y^2}(0, 0) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 10 & 0 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = 20 > 0$$

e  $f_{x^2}(0, 0) = 10 > 0$ , concluímos que  $(0, 0)$  é um minimizante local de  $f$ .

- Ponto  $B = (-5/3, 0)$ . Como

$$\Delta_f(-5/3, 0) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(-5/3, 0) & f_{xy}(-5/3, 0) \\ f_{yx}(-5/3, 0) & f_{y^2}(-5/3, 0) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -10 & 0 \\ 0 & -4/3 \end{vmatrix} = 40/3 > 0$$

e  $f_{x^2}(-5/3, 0) = -10 < 0$ , concluímos que  $(-5/3, 0)$  é um maximizante local de  $f$ .

- Ponto  $C = (-1, 2)$ . Como

$$\Delta_f(-1, 2) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(-1, 2) & f_{xy}(-1, 2) \\ f_{yx}(-1, 2) & f_{y^2}(-1, 2) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -2 & 4 \\ 4 & 0 \end{vmatrix} = -16 < 0,$$

concluímos que  $(-1, 2)$  é um ponto de sela de  $f$ .

- Ponto  $D = (-1, -2)$ . Como

$$\Delta_f(-1, -2) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(-1, -2) & f_{xy}(-1, -2) \\ f_{yx}(-1, -2) & f_{y^2}(-1, -2) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -2 & -4 \\ -4 & 0 \end{vmatrix} = -16 < 0,$$

concluimos que  $(-1, -2)$  é um ponto de sela de  $f$ .

(d)  $f(x, y) = x^2 - 4xy + y^3 + 4y$

Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\begin{aligned} \nabla f(x, y) = (0, 0) &\Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x - 4y = 0 \\ -4x + 3y^2 + 4 = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x = 4 \\ y = 2 \end{cases} \vee \begin{cases} x = 4/3 \\ y = 2/3 \end{cases} \end{aligned}$$

Então, os pontos estacionários de  $f$  são os pontos:  $A = (4, 2)$  e  $B = (4/3, 2/3)$ .

A função é de classe  $C^\infty$  (em particular, é de classe  $C^2$ ). Determinemos as derivadas parciais de segunda ordem da função  $f$ :

$(x, y)$	$(4, 2)$	$(4/3, 2/3)$
$f_{x^2} = 2$	2	2
$f_{xy} = -4$	-4	-4
$f_{y^2} = 6y$	12	4

- Ponto  $A = (4, 2)$ . Como

$$\Delta_f(4, 2) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(4, 2) & f_{xy}(4, 2) \\ f_{yx}(4, 2) & f_{y^2}(4, 2) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & -4 \\ -4 & 12 \end{vmatrix} = 8 > 0$$

e  $f_{x^2}(4, 2) = 2 > 0$ , concluimos que  $(4, 2)$  é um minimizante local de  $f$ .

- Ponto  $B = (4/3, 2/3)$ . Como

$$\Delta_f(4/3, 2/3) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(4/3, 2/3) & f_{xy}(4/3, 2/3) \\ f_{yx}(4/3, 2/3) & f_{y^2}(4/3, 2/3) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & -4 \\ -4 & 4 \end{vmatrix} = -8 < 0,$$

concluimos que  $(4/3, 2/3)$  é um ponto de sela de  $f$ .

(e)  $f(x, y) = xy(1 - x - y)$

Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\begin{aligned} \nabla f(x, y) = (0, 0) &\Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y - 2xy - y^2 = 0 \\ x - x^2 - 2xy = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \end{cases} \vee \begin{cases} x = 1 \\ y = 0 \end{cases} \vee \begin{cases} x = 0 \\ y = 1 \end{cases} \vee \begin{cases} x = 1/3 \\ y = 1/3 \end{cases} \end{aligned}$$

Então, os pontos estacionários de  $f$  são os pontos:

$A = (0, 0)$ ,  $B = (1, 0)$ ,  $C = (0, 1)$  e  $D = (1/3, 1/3)$ .

A função é de classe  $C^\infty$  (em particular, é de classe  $C^2$ ). Determinemos as derivadas parciais de segunda ordem da função  $f$ :

$(x, y)$	$(0, 0)$	$(1, 0)$	$(0, 1)$	$(1/3, 1/3)$
$f_{x^2} = -2y$	0	0	-2	-2/3
$f_{xy} = 1 - 2x - 2y$	1	-1	-1	-1/3
$f_{y^2} = -2x$	0	-2	0	-2/3

- Ponto  $A = (0, 0)$ . Como

$$\Delta_f(0, 0) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(0, 0) & f_{xy}(0, 0) \\ f_{yx}(0, 0) & f_{y^2}(0, 0) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = -1 < 0,$$

concluimos que  $(0, 0)$  é um ponto de sela de  $f$ .

- Ponto  $B = (1, 0)$ . Como

$$\Delta_f(1, 0) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(1, 0) & f_{xy}(1, 0) \\ f_{yx}(1, 0) & f_{y^2}(1, 0) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & -1 \\ -1 & -2 \end{vmatrix} = -1 < 0,$$

concluimos que  $(1, 0)$  é um ponto de sela de  $f$ .

- Ponto  $C = (0, 1)$ . Como

$$\Delta_f(0, 1) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(0, 1) & f_{xy}(0, 1) \\ f_{yx}(0, 1) & f_{y^2}(0, 1) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -2 & -1 \\ -1 & 0 \end{vmatrix} = -1 < 0,$$

concluimos que  $(0, 1)$  é um ponto de sela de  $f$ .

- Ponto  $D = (1/3, 1/3)$ . Como

$$\Delta_f(1/3, 1/3) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(1/3, 1/3) & f_{xy}(1/3, 1/3) \\ f_{yx}(1/3, 1/3) & f_{y^2}(1/3, 1/3) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -2/3 & -1/3 \\ -1/3 & -2/3 \end{vmatrix} = 1/3 > 0,$$

e  $f_{x^2}(1/3, 1/3) = -2/3 < 0$ , concluimos que  $(1/3, 1/3)$  é um maximizante local de  $f$ .

- (f)  $f(x, y) = e^x \cos y$

Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\nabla f(x, y) = (0, 0) \Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} e^x \cos y = 0 \\ -e^x \sin y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x \in \mathbb{R} \wedge y = \frac{\pi}{2} + k\pi \\ x \in \mathbb{R} \wedge y = k\pi, k \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

Então,  $f$  não tem pontos estacionários. Consequentemente, como  $f$  é diferenciável, concluimos que  $f$  não tem máximos nem mínimos locais.

- (g)  $f(x, y) = x \cos y$

Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\nabla f(x, y) = (0, 0) \Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \cos y = 0 \\ -x \sin y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = \frac{\pi}{2} + k\pi, k \in \mathbb{Z} \\ x = 0 \end{cases}$$

Então, os pontos estacionários de  $f$  são os pontos:  $(0, \frac{\pi}{2} + k\pi)$ ,  $k \in \mathbb{Z}$ .

A função é de classe  $C^\infty$  (em particular, é de classe  $C^2$ ). Determinemos as derivadas parciais de segunda ordem da função  $f$ :

$f_{x^2}(x, y) = 0$
$f_{xy}(x, y) = -\sin y$
$f_{y^2}(x, y) = -x \cos y$

Como,

$$\Delta_f(x, y) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(x, y) & f_{xy}(x, y) \\ f_{yx}(x, y) & f_{y^2}(x, y) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & -\sin y \\ -\sin y & -x \cos y \end{vmatrix} = -\sin^2 y < 0,$$

para todo  $y = \frac{\pi}{2} + k\pi$ ,  $k \in \mathbb{Z}$ , concluímos que todos os pontos estacionários são pontos de sela.

(h)  $f(x, y) = 5 - x^2 - y^2$

Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\nabla f(x, y) = (0, 0) \Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -2x = 0 \\ -2y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \end{cases}$$

Então  $(0, 0)$  é o único ponto estacionário de  $f$ .

Como  $f(x, y) < f(0, 0) = 5$ , para todo o  $(x, y) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ , concluímos que  $(0, 0)$  é um maximizante absoluto estrito de  $f$ .

(i)  $f(x, y) = \log(x^2 + y^2 + 1)$

Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\nabla f(x, y) = (0, 0) \Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{2x}{x^2+y^2+1} = 0 \\ \frac{2y}{x^2+y^2+1} = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \end{cases}$$

Então  $(0, 0)$  é o único ponto estacionário de  $f$ .

Como  $f(x, y) > f(0, 0) = 0$ , para todo o  $(x, y) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ , concluímos que  $(0, 0)$  é um minimizante absoluto estrito de  $f$ .

(j)  $f(x, y) = 2x^3 - y^3 - 24x + 75y + 7$

Os pontos estacionários de  $f$  são as soluções do sistema

$$\begin{aligned} \nabla f(x, y) = (0, 0) &\Leftrightarrow \begin{cases} f_x(x, y) = 0 \\ f_y(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 6x^2 - 24 = 0 \\ -3y^2 + 75 = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x = 2 \\ y = 5 \end{cases} \vee \begin{cases} x = 2 \\ y = -5 \end{cases} \vee \begin{cases} x = -2 \\ y = 5 \end{cases} \vee \begin{cases} x = -2 \\ y = -5 \end{cases} \end{aligned}$$

Então, os pontos estacionários de  $f$  são os pontos:

$A = (2, 5)$ ,  $B = (2, -5)$ ,  $C = (-2, 5)$  e  $D = (-2, -5)$ .

A função é de classe  $C^\infty$  (em particular, é de classe  $C^2$ ). Determinemos as derivadas parciais de segunda ordem da função  $f$ :

$(x, y)$	$(2, 5)$	$(2, -5)$	$(-2, 5)$	$(-2, -5)$
$f_{x^2} = 12x$	24	24	-24	-24
$f_{xy} = 0$	0	0	0	0
$f_{y^2} = -6y$	-30	30	-30	30

- Ponto  $A = (2, 5)$ . Como

$$\Delta_f(2, 5) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(2, 5) & f_{xy}(2, 5) \\ f_{yx}(2, 5) & f_{y^2}(2, 5) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 24 & 0 \\ 0 & -30 \end{vmatrix} < 0,$$

concluimos que  $(2, 5)$  é um ponto de sela de  $f$ .

- Ponto  $B = (2, -5)$ . Como

$$\Delta_f(2, -5) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(2, -5) & f_{xy}(2, -5) \\ f_{yx}(2, -5) & f_{y^2}(2, -5) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 24 & 0 \\ 0 & 30 \end{vmatrix} > 0$$

e  $f_{x^2}(2, -5) > 0$ , concluimos que  $(2, -5)$  é um minimizante local de  $f$ .

- Ponto  $C = (-2, 5)$ . Como

$$\Delta_f(-2, 5) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(-2, 5) & f_{xy}(-2, 5) \\ f_{yx}(-2, 5) & f_{y^2}(-2, 5) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -24 & 0 \\ 0 & -30 \end{vmatrix} > 0,$$

e  $f_{x^2}(-2, 5) < 0$ , concluimos que  $(-2, 5)$  é um maximizante local de  $f$ .

- Ponto  $D = (-2, -5)$ . Como

$$\Delta_f(-2, -5) = \begin{vmatrix} f_{x^2}(-2, -5) & f_{xy}(-2, -5) \\ f_{yx}(-2, -5) & f_{y^2}(-2, -5) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -24 & 0 \\ 0 & 30 \end{vmatrix} < 0$$

concluimos que  $(-2, -5)$  é um ponto de sela de  $f$ .

3. Determine, caso existam, os valores máximo e mínimo das funções dadas, sujeitas à(s) condição(ões) indicada(s).

(a)  $f(x, y) = x^2 - y^2; \quad x^2 + y^2 = 1$

Seja  $\Sigma = g^{-1}(\{1\})$  onde  $g$  é a função definida por  $g: \begin{matrix} \mathbb{R}^2 & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ (x, y) & \longmapsto & x^2 + y^2 \end{matrix}$

- Os pontos singulares de  $\Sigma$  são as soluções do sistema:

$$\begin{cases} \nabla g(x, y) = (0, 0) \\ (x, y) \in \Sigma \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x = 0 \\ 2y = 0 \\ x^2 + y^2 = 1 \end{cases}$$

Como o sistema é impossível,  $\Sigma$  não tem pontos singulares.

- Como todos os pontos de  $\Sigma$  são regulares, os possíveis extremantes de  $f$  em  $\Sigma$  são as soluções do sistema

$$\begin{aligned} & \begin{cases} \nabla f(x, y) = \lambda \nabla g(x, y) \\ (x, y) \in \Sigma \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x = \lambda 2x \\ -2y = \lambda 2y \\ x^2 + y^2 = 1 \end{cases} \\ & \Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 1 \end{cases} \vee \begin{cases} x = 0 \\ y = -1 \end{cases} \vee \begin{cases} x = 1 \\ y = 0 \end{cases} \vee \begin{cases} x = -1 \\ y = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

ou seja os pontos  $A = (0, 1)$ ,  $B = (0, -1)$ ,  $C = (1, 0)$  e  $D = (-1, 0)$ . Nestes pontos a função  $f$  toma os valores

$$f(A) = f(B) = -1 \text{ e } f(C) = f(D) = 1.$$

Como  $\Sigma$  é um conjunto compacto de  $\mathbb{R}^2$  e  $f$  é contínua, o Teorema de Weierstrass garante que  $f$  atinge um valor máximo e um valor mínimo em  $\Sigma$ . Então:

$$\max f|_{\Sigma} = f(C) = f(D) = 1 \text{ e } \min f|_{\Sigma} = f(A) = f(B) = -1.$$

(b)  $f(x, y) = 2x + y; \quad x^2 + 4y^2 = 1$

Seja  $\Sigma = g^{-1}(\{1\})$  onde  $g$  é a função definida por  $g: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}.$   
 $(x, y) \longmapsto x^2 + 4y^2$

- Os pontos singulares de  $\Sigma$  são as soluções do sistema:

$$\begin{cases} \nabla g(x, y) = (0, 0) \\ (x, y) \in \Sigma \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x = 0 \\ 8y = 0 \\ x^2 + 4y^2 = 1 \end{cases}$$

Como o sistema é impossível,  $\Sigma$  não tem pontos singulares.

- Como todos os pontos de  $\Sigma$  são regulares, os possíveis extremantes de  $f$  em  $\Sigma$  são as soluções do sistema

$$\begin{cases} \nabla f(x, y) = \lambda \nabla g(x, y) \\ (x, y) \in \Sigma \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2 = \lambda 2x \\ 1 = \lambda 8y \\ x^2 + 4y^2 = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{4\sqrt{17}}{17} \\ y = \frac{\sqrt{17}}{34} \end{cases} \vee \begin{cases} x = -\frac{4\sqrt{17}}{17} \\ y = -\frac{\sqrt{17}}{34} \end{cases}$$

ou seja os pontos  $A = (\frac{4\sqrt{17}}{17}, \frac{\sqrt{17}}{34})$  e  $B = (-\frac{4\sqrt{17}}{17}, -\frac{\sqrt{17}}{34})$ . Nestes pontos a função  $f$  toma os valores

$$f(A) = \frac{\sqrt{17}}{2} \text{ e } f(B) = -\frac{\sqrt{17}}{2}.$$

Como  $\Sigma$  é um conjunto compacto de  $\mathbb{R}^2$  e  $f$  é contínua, o Teorema de Weierstrass garante que  $f$  atinge um valor máximo e um valor mínimo em  $\Sigma$ . Então:

$$\max f|_{\Sigma} = f(A) = \frac{\sqrt{17}}{2} \text{ e } \min f|_{\Sigma} = f(B) = -\frac{\sqrt{17}}{2}.$$

(c)  $f(x, y) = xy; \quad 9x^2 + y^2 = 4$

Seja  $\Sigma = g^{-1}(\{4\})$  onde  $g$  é a função definida por  $g: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}.$   
 $(x, y) \longmapsto 9x^2 + y^2$

- Os pontos singulares de  $\Sigma$  são as soluções do sistema:

$$\begin{cases} \nabla g(x, y) = (0, 0) \\ (x, y) \in \Sigma \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 18x = 0 \\ 2y = 0 \\ 9x^2 + y^2 = 4 \end{cases}$$

Como o sistema é impossível,  $\Sigma$  não tem pontos singulares.

- Como todos os pontos de  $\Sigma$  são regulares, os possíveis extremantes de  $f$  em  $\Sigma$  são as soluções do sistema

$$\begin{aligned} \begin{cases} \nabla f(x, y) = \lambda \nabla g(x, y) \\ (x, y) \in \Sigma \end{cases} &\Leftrightarrow \begin{cases} y = \lambda 18x \\ x = \lambda 2y \\ 9x^2 + y^2 = 4 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{\sqrt{2}}{3} \\ y = \sqrt{2} \end{cases} \vee \begin{cases} x = \frac{\sqrt{2}}{3} \\ y = -\sqrt{2} \end{cases} \vee \begin{cases} x = -\frac{\sqrt{2}}{3} \\ y = \sqrt{2} \end{cases} \vee \begin{cases} x = -\frac{\sqrt{2}}{3} \\ y = -\sqrt{2} \end{cases} \end{aligned}$$

ou seja os pontos  $A = (\frac{\sqrt{2}}{3}, \sqrt{2})$ ,  $B = (\frac{\sqrt{2}}{3}, -\sqrt{2})$ ,  $C = (-\frac{\sqrt{2}}{3}, \sqrt{2})$  e  $D = (-\frac{\sqrt{2}}{3}, -\sqrt{2})$ . Nestes pontos a função  $f$  toma os valores

$$f(A) = f(D) = \frac{2}{3} \text{ e } f(B) = f(C) = -\frac{2}{3}.$$

Como  $\Sigma$  é um conjunto compacto de  $\mathbb{R}^2$  e  $f$  é contínua, o Teorema de Weierstrass garante que  $f$  atinge um valor máximo e um valor mínimo em  $\Sigma$ . Então:

$$\max f|_{\Sigma} = f(A) = f(D) = \frac{2}{3} \text{ e } \min f|_{\Sigma} = f(B) = f(C) = -\frac{2}{3}.$$

(d)  $f(x, y, z) = x + 3y + 5z$ ;  $x^2 + y^2 + z^2 = 1$ .

Seja  $\Sigma = g^{-1}(\{1\})$  onde  $g$  é a função definida por  $g: \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ (x, y, z) & \longmapsto & x^2 + y^2 + z^2 \end{array}$

- Os pontos singulares de  $\Sigma$  são as soluções do sistema:

$$\begin{cases} \nabla g(x, y, z) = (0, 0, 0) \\ (x, y, z) \in \Sigma \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x = 0 \\ 2y = 0 \\ 2z = 0 \\ x^2 + y^2 + z^2 = 1 \end{cases}$$

Como o sistema é impossível,  $\Sigma$  não tem pontos singulares.

- Como todos os pontos de  $\Sigma$  são regulares, os possíveis extremantes de  $f$  em  $\Sigma$  são as soluções do sistema

$$\begin{aligned} \begin{cases} \nabla f(x, y, z) = \lambda \nabla g(x, y, z) \\ (x, y, z) \in \Sigma \end{cases} &\Leftrightarrow \begin{cases} 1 = \lambda 2x \\ 3 = \lambda 2y \\ 5 = \lambda 2z \\ x^2 + y^2 + z^2 = 1 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{\sqrt{35}}{35} \\ y = 3\frac{\sqrt{35}}{35} \\ z = 5\frac{\sqrt{35}}{35} \end{cases} \vee \begin{cases} x = -\frac{\sqrt{35}}{35} \\ y = -3\frac{\sqrt{35}}{35} \\ z = -5\frac{\sqrt{35}}{35} \end{cases} \end{aligned}$$

ou seja os pontos  $A = (\frac{\sqrt{35}}{35}, \frac{3\sqrt{35}}{35}, \frac{5\sqrt{35}}{35})$  e  $B = (-\frac{\sqrt{35}}{35}, -\frac{3\sqrt{35}}{35}, -\frac{5\sqrt{35}}{35})$ . Nestes pontos a função  $f$  toma os valores

$$f(A) = \sqrt{35} \text{ e } f(B) = -\sqrt{35}.$$

Como  $\Sigma$  é um conjunto compacto de  $\mathbb{R}^3$  e  $f$  é contínua, o Teorema de Weierstrass garante que  $f$  atinge um valor máximo e um valor mínimo em  $\Sigma$ . Então:

$$\max f|_{\Sigma} = f(A) = \sqrt{35} \text{ e } \min f|_{\Sigma} = f(B) = -\sqrt{35}.$$



(e)  $f(x, y, z) = x + 2y$ ;  $x + y + z = 1$ ,  $y^2 + z^2 = 4$ .

Sejam

$$\Sigma_1 = g_1^{-1}(\{1\}) \text{ onde } g_1 \text{ é a função definida por } g_1: \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ (x, y, z) & \longmapsto & x + y + z \end{array}$$

e

$$\Sigma_2 = g_2^{-1}(\{4\}) \text{ onde } g_2 \text{ é a função definida por } g_2: \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ (x, y, z) & \longmapsto & y^2 + z^2 \end{array}$$

- Temos que  $\nabla g_1(x, y, z) = (1, 1, 1)$  e  $\nabla g_2(x, y, z) = (0, 2y, 2z)$ . Então os vetores  $\nabla g_1(x, y, z)$  e  $\nabla g_2(x, y, z)$  são linearmente independentes para todo  $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ .
- Os possíveis extremantes de  $f$  em  $\Sigma_1 \cap \Sigma_2$  são as soluções do sistema

$$\begin{cases} \nabla f(x, y, z) = \lambda_1 \nabla g_1(x, y, z) + \lambda_2 \nabla g_2(x, y, z) \\ (x, y, z) \in \Sigma_1 \\ (x, y, z) \in \Sigma_2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 1 = \lambda_1 \\ 2 = \lambda_1 + 2\lambda_2 y \\ 0 = \lambda_1 + 2\lambda_2 z \\ x + y + z = 1 \\ y^2 + z^2 = 4 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 \\ y = \sqrt{2} \\ z = -\sqrt{2} \end{cases} \vee \begin{cases} x = 1 \\ y = -\sqrt{2} \\ z = \sqrt{2} \end{cases}$$

ou seja os pontos  $A = (1, \sqrt{2}, -\sqrt{2})$  e  $B = (1, -\sqrt{2}, \sqrt{2})$ . Nestes pontos a função  $f$  toma os valores

$$f(A) = 1 + 2\sqrt{2} \text{ e } f(B) = 1 - 2\sqrt{2}.$$

Como  $\Sigma_1 \cap \Sigma_2$  é um conjunto compacto de  $\mathbb{R}^3$  e  $f$  é contínua, o Teorema de Weierstrass garante que  $f$  atinge um valor máximo e um valor mínimo em  $\Sigma_1 \cap \Sigma_2$ . Então:

$$\max_{f|_{\Sigma_1 \cap \Sigma_2}} = f(A) = 1 + 2\sqrt{2} \text{ e } \min_{f|_{\Sigma_1 \cap \Sigma_2}} = f(B) = 1 - 2\sqrt{2}.$$

(f)  $f(x, y, z) = 3x - y - 3z$ ;  $x + y - z = 0$ ,  $x^2 + 2z^2 = 1$

Sejam

$$\Sigma_1 = g_1^{-1}(\{0\}) \text{ onde } g_1 \text{ é a função definida por } g_1: \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ (x, y, z) & \longmapsto & x + y - z \end{array}$$

e

$$\Sigma_2 = g_2^{-1}(\{1\}) \text{ onde } g_2 \text{ é a função definida por } g_2: \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ (x, y, z) & \longmapsto & x^2 + 2z^2 \end{array}$$

- Temos que  $\nabla g_1(x, y, z) = (1, 1, -1)$  e  $\nabla g_2(x, y, z) = (2x, 0, 4z)$ . Então os vetores  $\nabla g_1(x, y, z)$  e  $\nabla g_2(x, y, z)$  são linearmente independentes para todo  $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ .
- Os possíveis extremantes de  $f$  em  $\Sigma_1 \cap \Sigma_2$  são as soluções do sistema

$$\begin{cases} \nabla f(x, y, z) = \lambda_1 \nabla g_1(x, y, z) + \lambda_2 \nabla g_2(x, y, z) \\ (x, y, z) \in \Sigma_1 \\ (x, y, z) \in \Sigma_2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 3 = \lambda_1 + 2\lambda_2 x \\ -1 = \lambda_1 \\ -3 = -\lambda_1 + 4\lambda_2 z \\ x + y - z = 0 \\ x^2 + 2z^2 = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{\sqrt{6}}{3} \\ y = -\frac{\sqrt{6}}{2} \\ z = -\frac{\sqrt{6}}{6} \end{cases} \vee \begin{cases} x = -\frac{\sqrt{6}}{3} \\ y = \frac{\sqrt{6}}{2} \\ z = \frac{\sqrt{6}}{6} \end{cases}$$

ou seja os pontos  $A = (\frac{\sqrt{6}}{3}, -\frac{\sqrt{6}}{2}, -\frac{\sqrt{6}}{6})$  e  $B = (-\frac{\sqrt{6}}{3}, \frac{\sqrt{6}}{2}, \frac{\sqrt{6}}{6})$ . Nestes pontos a função  $f$  toma os valores

$$f(A) = 2\sqrt{6} \text{ e } f(B) = -2\sqrt{6}.$$

Como  $\Sigma_1 \cap \Sigma_2$  é um conjunto compacto de  $\mathbb{R}^3$  e  $f$  é contínua, o Teorema de Weierstrass garante que  $f$  atinge um valor máximo e um valor mínimo em  $\Sigma_1 \cap \Sigma_2$ . Então:

$$\max f|_{\Sigma_1 \cap \Sigma_2} = f(A) = 2\sqrt{6} \text{ e } \min f|_{\Sigma_1 \cap \Sigma_2} = f(B) = -2\sqrt{6}.$$

4. Determine os três números positivos, cuja soma é 100 e cujo produto é máximo.

Queremos maximizar a função  $f(x, y, z) = x \cdot y \cdot z$ ,  $x, y, z \in \mathbb{R}^+$ , condicionada à restrição  $x + y + z = 100$ .

Utilizando o método dos multiplicadores de Lagrange, obtemos que  $x = y = z = \frac{100}{3}$ .

5. Determine os três números positivos, cujo produto é 8 e cuja soma é mínima.

Queremos minimizar a função  $f(x, y, z) = x + y + z$ ,  $x, y, z \in \mathbb{R}^+$ , condicionada à restrição  $x \cdot y \cdot z = 8$ .

Utilizando o método dos multiplicadores de Lagrange, obtemos que  $x = y = z = 2$ .

6. Determine três números positivos, cuja soma é 13 tais que a soma dos seus quadrados seja mínima.

Queremos minimizar a função  $f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2$ ,  $x, y, z \in \mathbb{R}^+$ , condicionada à restrição  $x + y + z = 13$ .

Utilizando o método dos multiplicadores de Lagrange, obtemos que  $x = y = z = \frac{13}{3}$ .

7. Determine o ponto do plano  $2x - y + z = 1$  mais próximo do ponto  $(-4, 1, 3)$ .

Queremos minimizar a função que dá a distância de um ponto  $(x, y, z)$  ao ponto  $(-4, 1, 3)$ ,

$$d(x, y, z) = \sqrt{(x+4)^2 + (y-1)^2 + (z-3)^2},$$

condicionada à restrição  $2x + y + z = 1$ . De modo equivalente, podemos minimizar o quadrado da distância, isto é, minimizar a função

$$f(x, y, z) = (x+4)^2 + (y-1)^2 + (z-3)^2,$$

condicionada à restrição  $2x + y + z = 1$ .

Utilizando o método dos multiplicadores de Lagrange, obtemos que  $x = -\frac{5}{3}$ ,  $y = -\frac{1}{6}$  e  $z = \frac{25}{6}$ .