Analisi Matematica 2

Enrico Favretto

28/02/2022

Contents

Chapter 1

Funzioni a più variabili

1.1 Lez - 01

Studieremo funzioni a più variabili reali a valori scalari e vettoriali, cioè $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^k$ con $n, k \in InsN$ e $n \geq 1, k \geq 1$.
Se $k = 1, n \geq 2$, f si dice funzione di più variabili a valori scalari;
Se $k \geq 1, n \geq 1$, f si dice funzione di più variabili a valori vettoriali.

Incominciamo a trattare il caso in cui $n = 2, 3$ e $k = 1$.

MOTIVAZIONE: I fenomenti in Fisica/Ingegneria sono modelizzati da funzioni che dipendono da due/tre variabili.

Esempio 1 *1. La funzione temperatura di una piastra piana $A \subseteq \mathbb{R}^2$.*
La funzione temperatura della piastra A può essere modelizzata da una funzione

$$T : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to [0, +\infty] \subseteq \mathbb{R}$$

$$\mathbb{R}^2 := \mathbb{R} \times \mathbb{R} = \{(x, y) \mid x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R}\}$$

2. La funzione distanza dall'origine in $\mathbb{R}^3$,

$$f : \mathbb{R}^3 \to [0, +\infty]$$

$$f(p) := d(O, p) = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

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

1.1.1 Grafico di una funzione scalare di più variabili

Ricordiamo che nel caso di una funzione scalare da una variabile $f : A \subseteq \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ ($y = f(x)$, $x \in A$), A intervallo di $\mathbb{R}$.

$$G_f := \{(x, f(x)) \mid x \in A\} \subseteq \mathbb{R}^2$$

Se $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ $(z = f(x, y),\ (x, y) \in A)$

$$G_f := \{(x, y, f(x, y)) \mid (x, y) \in A\} \subseteq \mathbb{R}^3$$

$f : A \subseteq \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$ $(t = f(x, y, z),\ (x, y, z) \in A)$

$$G_f := \{(x, y, z, f(x, y, z)) \mid (x, y, z) \in A\} \subseteq \mathbb{R}^4$$

Disegnare G_f in $\mathbb{R}^4$? Non può essere facilmente studiato, il grafico è una ipersuperficie di $\mathbb{R}^4$

1.1.2 Curve di livello di una funzione di più variabili

Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, fissato $t \in \mathbb{R}$,

$$C_t := \{(x, y) \in A \mid f(x, y) = t\}$$

(è un insieme di tipo "curva" contenuto in A)

Esempio 2 *$f : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, $f(x, y) := x - y$, (z = x-y) $x - y - z = 0$,*

$$((1, -1, -1), (x, y, z)) = 0$$

$$C_t := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x - y = t\}$$

fascio di rette parallele al variare di t

$$G_f := \{(x, y, x - y) \mid x, y \in \mathbb{R}\}$$

piano di $\mathbb{R}^3$ contenente la retta r e ortogonale al vettore (1,-1,-1)

$$r := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x - y = 0\}$$

Più in generale se $f : A \subseteq \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$, $C_t := \{(x, y, z) \in A \mid f(x, y, z) = t\}$ è un insieme di tipo "superficie".

Esercizio 1 *Studiare le curve di livello della funzione $f : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, $f(x, y) = x^2 + y^2$.*

$$C_t := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 = t\}$$

- *C_t è la circonferenza di centro $(0, 0)$ e raggio $\sqrt{t}$, se $t \geq 0$*
- *C_t è vuoto ($\varnothing$), se $t < 0$*

1.1.3 Limiti e continuità per funzioni di più variabili

Problema: Data $f : A \subset \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, fissato $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$ introdurre la definizione

$$\lim_{(x,y)\to(x_0,y_0)} f(x, y) = L$$

Ricordiamo la definizione di limite per funzioni reali di una variabile, $f : (a, b) \to \mathbb{R}$, $x_0 \in [a, b]$ $lim_{x \to x_0} f(x) = L \in \mathbb{R} \iff (def.)$,

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \delta = d(x_0, \varepsilon) > 0 \mid |f(x) - L| < \varepsilon$$

$\forall x \in (a, b) \cap (x_0 - \delta, x_0 + \delta), x \neq x_0$, $lim_{x \to a^+} f(x) = L, lim_{x \to b^-} f(x) = L$

$$B(x_0, \delta) := (x_0 - \delta, x_0 + \delta) = \{x \in \mathbb{R} \mid |x - x_0| < \delta\}$$

intorno sferico di centro x_0 *e reaggio* $\delta > 0$

Idea per l'introduzione di limite per funzioni di $n = 2$ varaibili

Generalizzazione:

1. La definizione di intorno di centro x_0 e raggio $r > 0$ a $\mathbb{R}^2$
2. La nozione di intervallo apero e chiuso a $\mathbb{R}^2$, come pure la nozione di punto estremo di un intervallo.

1.2 Lez - 02

Definizione 1.2.1 (Distanza Euclidea in $\mathbb{R}^2$) *Si chiama distanza euclidea di $\mathbb{R}^2$ (o nel piano) la funzione, $d : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \to [0, +\infty)$:*

$$d(p, q) := \sqrt{(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2}$$

$p = (x_1, y_1)$, $q = (x_2, y_2)$

Definizione 1.2.2 *Si chiama intorno (sferico) di centro $p_0 = (x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$ e raggio $r > 0$ (o anche palla aperta di centro p_0 e raggio $r > 0$), l'insieme:*

$$B_r(p_0) = B(p_0, r) := \{p \in \mathbb{R}^2 \mid d(p, p_0) < r\} =$$

$$= \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid (x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 < r^2\}$$

Definizione 1.2.3 *Sia $A \subseteq \mathbb{R}^2$*

1. *Un punto $p_0 \in \mathbb{R}^2$ si dice punto di frontiera di A se*

   $$B(p_0, r) \cap A \neq \varnothing \text{ e } B(p_0, r) \cap (\mathbb{R}^2 \setminus A) \neq \varnothing, \forall r > 0$$

   L'insieme di tutti i punti di frontiera di A è detto frontiera di A e di denota ∂A

2. *L'insieme A è detto chiuso se ogni punto di frontiera di A appartiene ad A*

3. *L'insieme A è detto aperto se non contiene alcun punto della sua frontiera*

4. *L'insieme di tutti i punti di A che non sono di frontiera si chiama parte interna di A e si denota con $\mathring{A}$*

5. *L'insieme A è detto limitato se $\exists R_0 > 0$ t.c. $A \subseteq B(O, R_0)$*

Esempio 3

1. $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 \leq 1\}$, *allora*
   - $\partial A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 = 1\}$
   - $\mathring{A} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 < 1\}$

2. $A = \mathbb{R}^2$, $\partial A = \varnothing$, $\mathring{A} = A = \mathbb{R}^2$

Definizione 1.2.4 *Dato $A \subseteq \mathbb{R}^2$*

1. *$p_0 \in \mathbb{R}^2$ si dice punto di accomulazione per A se*

   $$B(p_0, r) \cap (A \setminus \{p_0\}) \neq \varnothing, \forall r > 0$$

2. *$p_0 \in A$ si dice punto isolato di A se p_0 non è un punto di accomulazione, cioè se:*

   $$\exists r_0 > 0 \mid B(p_0, r_0) \cap A = \{p_0\}$$

Definizione 1.2.5 (Limite di funzioni di due variabili) *Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ e sia $p_0 \in \mathbb{R}^2$ punto di accomulazione per A. Si dice che:*

$$\exists lim_{(x,y)\to(x_0,y_0)} f(x,y) = L \in \mathbb{R}$$

oppure $\exists \lim_{p\to p_0} f(p) = L$ se

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \delta = d(p_0, \varepsilon) > 0 \mid |f(x,y) - L| < \varepsilon, \forall (x,y) \in B(p,\delta) \cap (A \setminus \{p_0\})$$

Osservazione 1.2.1 *Tenendo presente il caso di funzioni di una variabile, si può enunciare anche la definizione nel caso in cui $L = \pm\infty$*

1.2.1 Calcolo dei limiti

Proposizione 1.2.1 (Unicità del limite) *Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ e sia $p_0 \in \mathbb{R}^2$ punto di accomulazione per A. Supponiamo che $\exists lim_{p\to p_0} f(p) = L \in \mathbb{R}$. Allora L è unico.*

Teorema 1.2.2 (Tecniche per il calcolo dei limiti) *Siano $g, f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, $p_0 \in \mathbb{R}^2$ punto di accomulazione per A. Supponiamo che $\exists \lim_{p\to p_0} f(p) = L \in \mathbb{R}$ e $\exists \lim_{p\to p_0} g(p) = M \in \mathbb{R}$, allora:*

1. $\exists \lim_{p\to p_0} f(p) + g(p) = L + M$
2. $\exists \lim_{p\to p_0} f(p) \cdot g(p) = L \cdot M$
3. *Se $g(p) \neq 0, \forall p \in A \setminus \{p_0\}$ e $M \neq 0$, allora $\exists \lim_{p\to p_0} \frac{f(p)}{g(p)} = \frac{L}{M}$*
4. *Sia $F : \mathbb{R} to \mathbb{R}$ continua e sia $h(p) = F(f(p))$, allora $\exists \lim_{p\to p_0} h(p) = F(L)$*
5. ***Teorema del confronto**: Sia $h, g, f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, supponiamo che:*

   5.1 $f(p) \leq g(p) \leq h(p)$, $\forall p \in A \setminus \{p_0\}$

   5.2 $\exists \lim_{p\to p_0} f(p) = \lim_{p\to p\to p_0} h(p) = L \in \mathbb{R} \cup \{\pm\infty\}$

   allora $\exists \lim_{p\to p_0} g(p) = L$

***Dim.* 1** *Le dimostrazioni di 1-4 sono lasciate al lettore :)*

5 *Supponiamo che $L \in \mathbb{R}$, dobbiamo provare che $\exists \lim_{p\to p_0} g(p) = L$, cioè per definizione:*

1* *$\forall \varepsilon > 0$, $\exists \delta\,(= \delta(p_0, \varepsilon)) > 0$ t.c. $|g(p) - L| < \varepsilon$ $\forall p \in B(p_0, \delta) \cap (A \setminus \{p_0\})$. Per ipotesi sappiamo che*

$$\lim_{p\to p_0} f(p) = L, \lim_{p\to p_0} h(p) = L$$

cioè :

2* *$\forall \varepsilon > 0$, $\exists \delta_1\,(= \delta_1(p_0, \varepsilon)) > 0$ t.c. $|f(p) - L| < \varepsilon$ o equivalentemente $L - \varepsilon < f(p) < L + \varepsilon$ $\forall p \in B(p_0, \delta_1) \cap (A \setminus \{p_0\})$, e:*

*3** $\forall \varepsilon > 0$, $\exists \delta_2 \,(= \delta_2(p_0, \varepsilon)) > 0$ *t.c.* $|h(p) - L| < \varepsilon$ *o equivalentemente* $L - \varepsilon < h(p) < L + \varepsilon \;\forall p \in B(p_0, \delta_2) \cap (A \setminus \{p_0\})$

Da (5.1),(2),(3*) segue che* $\forall \varepsilon > 0$, *scegliendo* $\delta = \min\{\delta_1, \delta_2\}$ *vale che*

$$L - \varepsilon < f(p) \leq g(p) \leq h(p) < L + \varepsilon$$

$\forall p \in B(p_0, \delta) \cap (A \setminus \{p_0\})$ *e dunque vale la (1*).*

Introduciamo un altro strumento importante per il calcolo dei limiti per funzioni di due variabili.
Ricordiamo che data $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ e $B \subseteq A$ si chiama <u>funzione restrizione</u> $f|_B \colon B \to \mathbb{R}$, $f|_B(x) := f(x)$ se $x \in B$.

Teorema 1.2.3 (Limite lungo direzioni) *Siano* $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ *e* $p_0 \in \mathbb{R}^2$ *punto di accomulazione, allora sono equivalenti*

1. $\exists \lim_{p \to p_0} f(p) = L$
2. *Per ogni sottoinsieme* $B \subseteq A$, *per cui* p_0 *è un punto di accomulazione per* B, $\exists \lim_{p \to p_0} f|_B(p) = L$

Un insieme $B \subseteq A$ può essere visto come una direzione lungo cui $p \to p_0$.

Osservazione 1.2.4 *Il teorema precedente risulta efficace <u>solo</u> per provare che il limite <u>non</u> esiste.*

1.2.2 Esempi calcolo limiti

Esercizio 2 1. *Calcola, se esiste,* $\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{\sin(x^2+y^2)}{x^2+y^2} = 1$

Dim. 2 *Nel calcolo del limite bisogna valutare:*

- *Esistenza (il limite può non esistere)*
- *Tecninche appropriate per il calcolo*

Utilizziamo il punto (4) del primo teorema.
Ricordiamo anche il limite notevole $\lim_{t\to 0} \frac{\sin t}{t} = 1$
Denotiamo:

- $h(x, y) = \frac{\sin(x^2+y^2)}{x^2+y^2}$ *se* $(x, y) \in A = (\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\})$
- $t = x^2 + y^2$
- *Sia* $p_0 = (0, 0)$ *punto di accomulazione per* A.

Osserviamo che $h(x, y) = F(f(x, y))$, *dove* $F : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$

$$F := \begin{cases} \frac{\sin t}{t} & t \neq 0 \\ 1 & t = 0 \end{cases}$$

è continua, e $f(x, y) = x^2 + y^2$ $(x, y) \in \mathbb{R}^2$.
Poichè $\lim_{(x,y)\to(0,0)} f(x, y) = 0$, *dal punto (4)*

$$\exists \lim_{p\to p_0} h(p) = \lim_{p\to p_0} F(f(p)) = F(0) = 1$$

2. *Calcola se esite* $\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{xy}{x^2+y^2}$

   Dim. 3 *Sia*
$$f(x,y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$
   $\forall (x,y) \in A = \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ *e* $p_0 = (0,0)$.
   Utilizziamo il teorema per provare che il limite non esiste.
   Infatti se
$$\exists \lim_{(x,y)\to(0,0)} f(x,y) = L$$
   allora
   (1)* $\exists \lim_{x\to 0} f(x,mx) = L$, $\forall m \in R$
   dove $y = mx$, $B = \{y = mx\}$*(direzionale) e* m *è finito.*
   Osserviamo che $f(x,mx) = \frac{mx^2}{(m^2+1)x^2} = \frac{m}{m^2+1}$ *se* $x \neq 0$, *quindi*
$$\lim_{x\to 0} f(x,mx) = \frac{m}{m^2+1}$$
   ma se $m = 0, 1$ *il limite prende valore* $0, \frac{1}{2}$ $(0 \neq \frac{1}{2})$,
   dunque non può valere (1), quindi il limite non esiste*

Dalla definizione di limite per funzioni di due variabili segue subito la nozione di continuità .

Esercizio 3 *Calcolare se esiste*
$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{x^2y}{x^4+y^2}$$
Sugg: Provare che $\nexists$

1.3 Lez - 03

1.3.1 Definizioni limiti e continuità per $\mathbb{R}^n$

Definizione 1.3.1 *Sia* $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$

1. f *si dice continua in* $p_0 \in A$ *se*
   (a) p_0 *è un punto* *isolato* *di* A*, oppure*
   (b) p_0 *è un punto di accomulazione ed* $\exists \lim_{p \to p_0} f(p) = f(p_0)$
2. f *si dice* *continua* *su* A *se* f *è continua in ogni punto* $p_0 \in A$

Le nozioni di limite e continuità , introdotte per funzioni $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, si possono estendere al caso di funzioni $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ con $n \geq 3$.
Più precisamente su $\mathbb{R}^n$ possiamo definire la distanza Euclidea:

$$d(p,q) = \sqrt{(x_1 - y_1)^2 + ... + (x_n - y_n)^2}$$

se $p = (x_1, ..., x_n)$ e $q = (y_1, ..., y_n)$.

Intorno di centro $p_0 = (x_1^0, ..., x_n^0)$ e $r > 0$ è l'insieme:

$$B(p_0, r) = \{p \in \mathbb{R}^n \mid d(p, p_0) < r\}$$

$$= \{(x_1, ..., x_n) \in \mathbb{R}^n \mid (x_1 - x_1^0)^2 + ... + (x_n - x_n^0)^2 < r^2\}$$

Tramite la nozione di intorni, si possono estendere a $\mathbb{R}^n$ la nozione di:

- frontiera di un insieme $A \subseteq \mathbb{R}^n$
- insieme aperto/chiuso $A \subseteq \mathbb{R}^n$
- insieme limitato $A \subseteq \mathbb{R}^n$
- punto di accomulazione/isolato di $A \subseteq \mathbb{R}^n$

Pertanto:

Definizione 1.3.2 *Sia* $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ *e sia* $p_0 \in \mathbb{R}^n$ *punto di accomulazione di* A*. Allora si dice che:*

$$\exists \lim_{p \to p_0} f(p) = L \in \mathbb{R}$$

se

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \delta = \delta(p, \varepsilon) > 0 \ t.c. \ |f(p) - L| < \varepsilon, \forall p \in B(p_0, \delta) \cap (A \setminus \{p_0\})$$

In modo simile si può introdurre la nozione di continuità per funzioni $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$.

1.3.2 Calcolo differenziale per funzioni a più variabili

Derivate parziali

Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, A aperto, $p_0 = (x_0, y_0) \in A$, essendo A aperto, $\exists \delta_0 > 0$ t.c.

$$[x_0 - \delta, x_0 + \delta] \times [y_0 - \delta, y_0 + \delta] \subset A$$

In particolare i segmenti:

- $(x, y_0) \in A \ \forall x \in [x_0 - \delta, x_0 + \delta]$
- $(x_0, y) \in A \ \forall y \in [y_0 - \delta, y_0 + \delta]$

Pertanto son ben definiti i rapporti incrementali

- $((x_0 - \delta_0, x_0 + \delta_0) \setminus \{x_0\}) \ni x \to \frac{f(x,y_0)-f(x_0,y_0)}{x-x_0}$
- $((y_d 0 - \delta_0, y_0 + \delta_0) \setminus \{y_0\}) \ni y \to \frac{f(x_0,y)-f(x_0,y_0)}{y-y_0}$

Definizione 1.3.3 *1. Si dice che f è derivabile(parzialmente) rispetto alla variabile x nel punto $p_0 = (x_0, y_0)$ se*

$$\exists \lim_{x \to x_0} \frac{f(x, y_0) - f(x_0, y_0)}{x - x_0} := \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = D_1 f(x_0, y_0) \in \mathbb{R}$$

2. Si dice che f è derivabile(parzialmente) rispetto alla variabile y nel punto $p_0 = (x_0, y_0)$ se

$$\exists \lim_{y \to y_0} \frac{f(x_0, y) - f(x_0, y_0)}{y - y_0} := \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = D_2 f(x_0, y_0) \in \mathbb{R}$$

3. Se f è derivabile (parzialmente) sia rispetto ad x ed y nel punto $p_0 = (x_0, y_0)$, si chiama (vettore)gradiente di f in p_0 il vettore:

$$\nabla f(p_0) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(p_0), \frac{\partial f}{\partial y}(p_0) \right) \in \mathbb{R}^2$$

Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, A insieme aperto. Supponiamo che:

$$\exists \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} : A \to \mathbb{R}$$

allora è ben definito il campo dei vettori gradiente:

$$\nabla f : \mathbb{R}^2 \supseteq A \ni p \to \nabla f(p) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(p), \frac{\partial f}{\partial y}(p) \right) \in \mathbb{R}^2$$

Applicazione: Sia $V : A \to \mathbb{R}$ il potenziale di una carica elettrica in un insieme A del piano. Allora vale la realzione $\nabla V = \underline{E}$, dove $\underline{E} := (E_1(x,y), E_2(x,y)) \to$ vettore campo elettrico.

Problema: $\exists \nabla f(p_0)$ è la nozione corretta di derivabilità per funzioni di due variabili? Per esempio se $\exists \nabla f(p_0) \Rightarrow$ f è continua in p_0?

Esempio 4 *Sia* $f : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, $p_0 = (0,0)$ *e*

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

Abbiamo visto che: $\nexists \lim_{p \to p_0} f(p) \Rightarrow f$ *non è continua in* p_0.
D'altra parte:

$$\frac{f(x,0) - f(0,0)}{x} = 0$$

se $x \neq 0 \Rightarrow \exists \frac{\partial f}{\partial x}(0,0) = 0$

$$\frac{f(0,y) - f(0,0)}{y} = 0$$

se $y \neq 0 \Rightarrow \exists \frac{\partial f}{\partial y}(0,0) = 0$.
Pertanto $\exists \nabla f(0,0) = (0,0)$ *ma f non è continua nel punto (0,0).*

1.3.3 Piano tangente al grafico

Approssimazione lineare e nozione di differenziabilità per funzioni di più variabili.

Sia $f : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, $p_0 = (x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$, $z = f(x,y)$.

Problema: Definire il "piano tangente" alla "superficie" G_f nel punto $(x_0, y_0, f(x_0, y_0))$ se esiste.
Ricordiamo che l'equazione di un piano π di $\mathbb{R}^3$, non parallelo all'asse z, passante per il punto $(x_0, y_0, f(x_0, y_0))$ è del tipo

$$\pi : z = a(x - x_0) + b(y - y_0) + f(x_0, y_0)$$

dove $a, b \in \mathbb{R}$.
Ricordiamo inoltre che per funzioni di $n = 1$ variabile, se $f : (a,b) \to \mathbb{R}$, $x_0 \in (a,b)$, la retta tangente r a G_f nel punto $(x_0, f(x_0))$ ha equazione:

$$r : y = f'(x_0)(x - x_0) + f(x_0)$$

ed è caratterizzata dalla proprietà di essere l'unica retta del fascio di rette $y = m(x - x_0) + f(x_0)$, $m \in \mathbb{R}$ t.c.

$$(\mathrm{D}) \exists \lim_{x \to x_0} \frac{f(x) - [m(x - x_0) + f(x_0)]}{|x - x_0|} = 0$$

(miglior approssimazione lineare al primo ordine) Infatti: $n = 1$, $L(x) = ax$, $a \in \mathbb{R}$ sono le applicazioni lineari di $\mathbb{R}$ in $\mathbb{R}$

Esercizio 4 $\exists f'(x_0) \in \mathbb{R} \iff \exists m \in \mathbb{R}$ *t.c. vale* (D), *inoltre* $m = f'(x_0)$.
Sugg: Utilizzare (D) nel caso di funzioni di due variabili per definire il paino tangente.
Più precisamente, data $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ *con* A *aperto, sia* $p_0 = (x_0, y_0) \in A$. *Suppponimao che esistono* $a, b \in \mathbb{R}$ *t.c.*

$$(D)\exists \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{f(x) - [a(x - x_0) + b(y - y_0 + f(x_0)]}{\sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}} = 0$$

Allora se vale (D:)

Definizione 1.3.4 *1. il piano* $\pi : z = a(x - x_0) + b(y - y_0) + f(x_0, y_0)$ *si dice piano tangente al grafico* G_f *nel punto* $(x_0, y_0, f(x_0, y_0))$

2. f *si dice differenziabile nel punto* $p_0 = (x_0, y_0)$ *proveremo che:*

(a) Se f *è differenziabile in* $p_0 \in A \Rightarrow f$ *è continua*

(b) Se f *è differenziale in* $p_0 \in A$, *allora*

$$\exists \frac{\partial f}{\partial x}(p_0), \exists \frac{\partial f}{\partial y}(p_0)$$

Esercizio 5 $!\exists \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{xy}{(x^2+y^2)\sqrt{x^2+y^2}} = 0$? *NO.*

1.4 Lez - 04

Piano tangente al grafico G_f in un punto $(x_0, y_o, f(x_0, y_0))$, per una funzione $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ è un piano π di equazione $z = a(x - x_0) + b(y - y_0) + f(x_0, y_0)$ dove $p_0 = (x_0, y_0) \in A$, verificante la seguente equazione:

$$(\mathrm{D})\exists \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{f(x) - [a(x - x_0) + b(y - y_0 + f(x_0)]}{d(p, p_0)}$$

dove $d(p, p_0) = \sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}$

Definizione 1.4.1 *Datp Asubseteq$\mathbb{R}^2$ aperto e dato $p_0 = (x_0, y_0) \in A$, la funzione $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ si dice differenziabile nel punto p_0 se vale (D), per $a, b \in \mathbb{R}$ opportuni.*

Proposizione 1.4.1 *Se f è differenziabile nel punto $p_0 = (x_0, y_0)$, allora*

$$\exists \nabla f(p_0) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(p_0), \frac{\partial f}{\partial y}(p_0) \right)$$

e

$$a = \frac{\partial f}{\partial x}(p_0), b = \frac{\partial f}{\partial y}(p_0)$$

Dim. 4 *Supponiamo che f sia differenziabile in p_0, cioè che valga (D).*
Ponendo nella (D), $y = y_0$ otteniamo che:

$$\exists \lim_{x\to x_0} \frac{f(x, y_0)\,[a(x - x_0) + f(x_0, y_0)]}{|x - x_0|} = 0$$

$$\Rightarrow \exists \frac{\partial f}{\partial x}(p_0) = a$$

procediamo allo stesso modo, ponendo $x = x_0$ nella (D) e otteniamo $\frac{\partial f}{\partial y}(p_0) = b$

Definizione 1.4.2 *L'applcazione lineare $L : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$,*

$$L(x, y) := \frac{\partial f}{\partial x}(p_0)x + \frac{\partial f}{\partial y}(p_0)y$$

si chima differenziale di f in p_0, si denota con:

$$L = df(p_0) := \frac{\partial f}{\partial x}(p_0)dx + \frac{\partial f}{\partial y}(p_0)dy$$

Definizione 1.4.3 (Piano tangente) *Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, A aperto con f differenziabile in p_0. Si chiama piano tangente al grafico G_f nel punto $(x_0, y_0, f(x_0, y_0))$ il piano π di equazione:*

$$z = \frac{\partial f}{\partial x}(p_0)(x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(p_0)(y - y_0) + f(x_0, y_0)$$

Teorema 1.4.1 *Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, A aperto, f differenziabile in $p_0 \in A$, allora f è continua in p_0*

Dim. 5

$$f(p) - f(p_0) = \frac{f(p) - f(p_0) - df(p_0)(p - p_0)}{d(p, p_0)} \cdot d(p, p_0) + df(p_0)(p - p_0) =$$

$$= \frac{\partial f}{\partial x}(p_0)(x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(p_0)(y - y_0)$$

Il tutto tende a 0 per $p \to p_0$.

$$\Rightarrow \exists \lim_{p \to p_0} (f(p) - f(p_0)) = 0$$

1.4.1 Differenziabilità in $n \geq 3$

Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$, A aperto, $p_0 \in A$, $p = (x_1, ..., x_n)$, $p_0 = (x_1^0, ..., x_n^0)$ possiamo definire

$$\exists \frac{\partial f}{\partial x_i}(p_0) := \lim_{h \to 0} \frac{f(p_0 + he_i) - f(p_0)}{h}$$

dove $i = 1, ..., n$, $e_i, ..., e_n$ denota la base canonica di $\mathbb{R}^n$, cioè $e_i = (0, 0, ..., 0, 1_{\text{i-esimo elemento}}, 0, 0, ..., 0)$
Diremo che

$$\exists \nabla f(p_0) := \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(p_0), ..., \frac{\partial f}{\partial x_n}(p_0) \right)$$

gradiente di f in p_0, se $\exists \frac{\partial f}{\partial x_i}(p_0)$, $\forall i = 1, ..., n$

Definizione 1.4.4 *f si dice differenziabile in un punto $p_0 \in A$ se esiste un'applicazione lineare $L : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ t.c.*

$$(D) \exists \lim_{p \to p_0} \frac{f(p) - f(p_0) - L(p - p_0)}{d(p.p_0)} = 0$$

L'applicazione lineare $L : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ per cui valga (D) si denota con $L = df(p_0)$

Proposizione 1.4.2 (11.4) *Se f è differenziabile nel punto p_0 allora*

i $\exists \nabla df(p_0)$

ii

$$df(p_0)(v) = \sum_{i=1}^{n} \frac{\partial f}{\partial x_i}(p_0) v_i := \nabla f(p_0) \cdot v$$

se $v = (v_1, ..., v_n)$

Osservazione 1.4.2 *Se $v = e_i$, $\nabla f(p_0) \cdot e_i = \frac{\partial f}{\partial x_i}(p_0)$*

Notazione 1.4.3 $df(p_0) := \sum_{i=1}^{n} \frac{\partial f}{\partial x_i}(p_0) dx_i$

Osservazione 1.4.4 *Dalla definizione di differenziabilità nel caso* $n = 1$*, segue che, se* $A = (a, b)$*,* $x_0 \in A$*, allora* ***Esercizio 1.5, foglio 2:***

$$\exists f'(x_0) \iff f \text{ è differenziabile in } x_0$$

Esercizio 6 (1b, foglio 2) *Calcolare se esiste*

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{1 - e^{xy^2}}{\sqrt{x^4 + y^4}}$$

Dim. 6 *Ricordiamo che (1)* $\exists \lim_{t\to 0} \frac{e^t - 1}{t} = 1$.
Utilizzando il precedente limite possiamo eseguire il seguente bilanciamento:

$$\frac{1 - e^{xy^2}}{xy^2} \cdot \frac{xy^2}{\sqrt{x^4 + y^4}}$$

$\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2$*, con* $xy^2 \neq 0$*. Osserviamo che:*

(2)

$$\frac{1 - e^{xy^2}}{\sqrt{x^4 + y^4}} = 0$$

Se $xy^2 \neq 0$ *e* $(x, y) \neq (0, 0)$

(3) $\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{1-e^{xy^2}}{xy^2} = 1$.
Rimane da calcolare, se esiste:

(4) $\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{xy^2}{\sqrt{x^4+y^4}}$

è molto utile, per studiare limite del tipo (4) fare un cambiamento di variabili ed utilizzare le coordinate polari:

Coordinate polari

Consideraimo il seguente cambiameto di variabili $\begin{cases} x = \rho\cos\vartheta \\ y = \rho\sin\vartheta \end{cases}$ *con* $\rho > 0$ *e* $0 \leq \vartheta \leq \pi$*, quindi:*

$$\frac{xy^2}{\sqrt{x^4 + y^4}} \to \frac{\rho \cdot \cos\vartheta \cdot \rho^2 \sin^2\vartheta}{\sqrt{\rho^4\left(\cos^4\vartheta + \sin^4\vartheta\right)}} = \rho \cdot \frac{\cos\vartheta \cdot \sin^2\vartheta}{\sqrt{\left(\cos^4\vartheta + \sin^4\vartheta\right)}}$$

Dalla (2) sappiamo che se $\exists \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{1-e^{xy^2}}{\sqrt{x^4+y^4}} = L \Rightarrow L = 0$.
<u>*Idea*</u>*: Utilizzare la funzione in coordinate polari, per cercare di provare tramite il teorema del confronto che (5)* $\exists \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{xy^2}{\sqrt{x^4+y^4}}$.

Le coordinate polari risulatano molto utili per trovare delle stime per applicare il teorema del confronto:

$$\text{(6) } 0 \leq |\frac{xy^2}{\sqrt{x^4+y^4}}| = |\rho \cdot \frac{\cos\vartheta \cdot \sin^2\vartheta}{\sqrt{\left(\cos^4\vartheta + \sin^4\vartheta\right)}}| \leq$$

$$\leq \rho \cdot \frac{|\cos\vartheta \cdot \sin^2\vartheta|}{\sqrt{\left(\cos^4\vartheta + \sin^4\vartheta\right)}} \leq \frac{\rho \cdot 1}{\sqrt{\cos^4\vartheta + \sin^4\vartheta}}$$

Esercizio 7 $\cos^4\vartheta + \sin^4\vartheta \geq \frac{1}{2}$, $\forall\vartheta \in [0, 2\pi]$

Pertanto da (6) segue che

$$\begin{cases} \vartheta > 0 & \forall\vartheta \in (0, 2\pi) \\ \\ \frac{1}{\vartheta} > 0 & \vartheta \to 0^+ \end{cases}$$

$$0 \leq |\frac{xy^2}{\sqrt{x^4+y^4}}| \leq \sqrt{2} \cdot \rho = \sqrt{2} \cdot \sqrt{x^2+y^2}$$

$\forall(x,y) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ *se* $(x,y) \to (0,0)$ *Dunque vale (5) e possiamo concludere che*

$$\exists \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{1-e^{xy^2}}{\sqrt{x^4+y^4}} = 0$$

$$f(x,y) = \frac{1-e^{xy^2}}{\sqrt{x^4+y^4}}$$

se $(x,y) \neq (0,0)$,

- $!\exists \lim_{x\to 0} f(x,0) = 0$
- $!\exists \lim_{y\to 0} f(0,y) = 0$

$\Rightarrow \exists \lim_{(x,y)\to(0,0)} f(x,y) = L \Rightarrow L = 0$

***Dim. 7* (1.5, foglio 2)** $(\Rightarrow)\exists f'(p_0) \Rightarrow f$ *è differenziabile in* x_0.
Ricordiamo che per definizione

$$\exists f'(x_0) \in \mathbb{R} \iff (1)\exists \lim_{x\to x_0} \frac{f(x)-f(x_0)}{x-x_0} = f'(x_0) \in \mathbb{R}$$

N.B.: $\lim_{x\to x_0} f(x) = 0 \iff \lim_{x\to x_0}|f(x)| = 0$

Esercizio 8

$$(1) \iff (2)\exists \lim_{x\to x_0} \frac{f(x)-f(x_0)-f'(x_0)(x-x_0)}{|x-x_0|} = 0$$

Osserviamo che per definizione f è differenziabile in $x_0 \iff$ *vale (2).*
Mostriamo l'implicazione $(\Leftarrow)$, *Supponiamo che valga (2).*

Esercizio 9

$$(2) \iff (3) \exists \lim_{x\to x_0} \frac{f(x)-f(x_0)-f'(x_0)(x-x_0)}{x-x_0} = 0$$

È chiaro che

$$(3) \iff \exists \lim_{x\to x_0} \left(\frac{f(x)-f(x_0)}{x-x_0} - f'(x_0) \right) = 0 \iff$$

$$\iff \exists \lim_{x\to x_0} \frac{f(x)-f(x_0)}{x-x_0} - f'(x_0) \overset{def}{\iff} \exists f'(x_0)$$

1.5 Lez - 05

1.5.1 Condizioni sulle derivate parziali che assicurino la diffrenenziablità

Osservazione 1.5.1 *La derivabilità parziale non è sufficiente ad assicurare la diffrenenziablità*

Problema: Data $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, A aperto e supponiamo che $\exists \nabla f(p_0)$ con $p_0 \in A$. Quale proprietà ulteriore bisogna aggiungere per ottenere la diffrenenziablità di f in p_0?

Teorema 1.5.2 (del differenziale totale) *Sia $A \subseteq \mathbb{R}^2$ aperto, $p_0 \in A$. Supponiamo che*

(i)
$$\exists \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} : A \to \mathbb{R}$$

(ii) $\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}$ *siano continue nel punto p_0, cioè*
$$\exists \lim_{p \to p_0} \frac{\partial f}{\partial x}(p) = \frac{\partial f}{\partial x}(p_0) \, e \lim_{p \to p_0} \frac{\partial f}{\partial y}(p) = \frac{\partial f}{\partial y}(p_0)$$

Allora f è differenzibile nel punto p_0. [BDPG, 11.5]

Osservazione 1.5.3 *È sufficiente richiedre la (i) e (ii) in un intorno di p_0*

Il teorema del differenziale totale giustifica la seguente definizione:

Definizione 1.5.1 *Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$*

(i) f si dice differenziabile su A se è diff su ogni punto di A.

(ii) f si dice di classe C^1 su A se f è continua e
$$\exists \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} : A \to \mathbb{R} \text{ continui}$$

In questo caso scriveremo che $f \in C^1(A)$

Dal teorema del differenziale totale segue anche:

Corollario 1.5.1 *Sia $f \in C^1(A)$ allora f è differenziabile su ogni punto di $p_0 \in A$*

1.5.2 Derivate direzionali

Norma di un vettore di $\mathbb{R}^n$

Sia $v = (v_1, ..., v_n) \in \mathbb{R}^n$, si chiama <u>norma</u> di v, e si denota

$$\|v\| := \sqrt{v_1^2 + ... + v_n^2} = d(v, \underline{O}) = \sqrt{v \cdot v}$$

Esempio 5 *1. $n = 1$, $\|v\| = |v|$ se $v \in \mathbb{R}$*

2. $n = 2$. (immaginarsi il piano cartesiano)

Osservazione 1.5.4 *Se $p, q \in \mathbb{R}^n \Rightarrow d(p, q) = \|p - q\|$*

Esercizio 10 (6,foglio 1) *1. $\|v\| = 0 \iff v = \underline{O} = (0, ..., 0)$*

2. Se $\lambda \in \mathbb{R}$ e $\lambda v = (\lambda v_1, ..., \lambda v_n)$ con $v = (v_1, ..., v_n)$, allora $\|\lambda v\| = |\lambda| \, \|v\|$

3. <u>Disuguaglianza triangolare:</u> Se $v, w \in \mathbb{R}^n$, $\|v + w\| \leq \|v\| + \|w\|$

Definizione 1.5.2 *Un vettore $v \in \mathbb{R}^n$ si dice <u>direzione</u> (<u>vettore unitario</u>, <u>versore</u>) se $\|v\| = 1$*

Esempio 6 *$n = 2$, i vettori $e_1 = (1, 0)$ ed $e_2 = (0, 1)$ sono direzioni di $\mathbb{R}^2$*

Sia $v = (v_1, v_2) \in \mathbb{R}^2$ una direzione, e $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, A aperto e $p_0 = (x_0, y_0) \in A$, allora $\exists \delta > 0$ t.c.

$$p_0 + hv = (x_0 + hv_1, y_0 + hv_2) \in A$$

se $|h| \leq \delta$, pertanto è ben definita:

$$(-\delta, \delta) \setminus \{0\} \ni h \to \frac{f(p_0 + hv) - f(p_0)}{h}$$

Definizione 1.5.3 *Si dice che f è <u>derivabile</u> (parzialmente) rispetto alla direzione v nel punto p_0 se*

$$\exists \frac{\partial f}{\partial v}(p_0) := \lim_{h \to 0} \frac{f(p_0 + hv) - f(p_0)}{h} \in \mathbb{R}$$

Notazione 1.5.5 *Talvolta $\frac{\partial f}{\partial v}(p_0) = D_v f(p_0)$*

Osservazione 1.5.6 *(i) Sia $F : (-\delta, \delta) \to \mathbb{R}$, (funzione di $n = 1$ variabile)*

$$F(t) := f(p_0 + tv) \;\; \text{se } t \in (-\delta, \delta)$$

Allora è immediato verificare che

$$\exists \frac{\partial f}{\partial v}(p_0) \iff \exists F'(0) = \lim_{h \to 0} \frac{F'(h) - F(0)}{h}$$

ed in questo case, $\frac{\partial f}{\partial v}(p_0) = F'(0)$

(ii) È immediato verificare che se $v = e_1$ o $v = e_2$, allora

$$\frac{\partial f}{\partial e_1}(p_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(p_0) \text{ e } \frac{\partial f}{\partial e_2}(p_0) = \frac{\partial f}{\partial y}(p_0)$$

1.5.3 Teo: Diff. vs. Deriv. direz.

Teorema 1.5.7 (diffrenenziablità vs derivabiliità direzionale) *Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, A aperto e sia fissato $p_0 = (x_0, y_0) \in A$. Supponiamo che f sia differenziale in p_0, allora*

$$\exists \frac{\partial f}{\partial v}(p_0) = df(p_0)(v) = \nabla f(p_0) \cdot (v) = \frac{\partial f}{\partial x}(p_0)(v_1) + \frac{\partial f}{\partial y}(p_0)(v_2)$$

per ogni direzione $v = (v_1, v_2) \in \mathbb{R}^2$

Dim. 8 *Consideriamo la funzione $F : (-\delta, \delta) \to \mathbb{R}$,*

$$F(t) = f(p_0 + tv) = f(x_0 + tv_1, y_0 + tv_2)$$

Per ipotesi, f è differenziabile in p_0, cioè vale:

$$(D) \exists \lim_{p \to p_0} \frac{f(p) - f(p_0) - \nabla f(p_0) \cdot (p - p_0)}{d(p, p_0)} = 0$$

la condizione (D) è equivalente a chiedere:

$$(D*) f(p) = f(p_0) + \nabla f(p_0) \cdot (p - p_0) + o\,(d(p, p_0))\ \forall p \in A$$

dove con $o\,(d(p, p_0)) \overset{def.}{\Longleftrightarrow} \exists \lim_{p \to p_0} \frac{o(d(p,p_0))}{d(p,p_0)} = 0$ Scegliendo $p = p_0 + hv$ in (D), otteniamo che:*

$$F(h) := f(p_0 + hv) - f(p_0) + \nabla f(p_0) \cdot (hv) + o(d(p_0 + hv, p_0)) =$$

$$= F(0) + h\,(\nabla f(p_0) \cdot v) + o(|h|)$$

Infatti ricordiamo che:

$$d(p_0 + hv, p_0) = \|p_0 + hv - p_0\| = \|hv\| = |h|\,\|v\| = |h|$$

Dall'identità precedente segue che:

$$\exists F'(0) := \lim_{h \to 0} \frac{F(h) - F(0)}{h} = \nabla f(p_0) \cdot v = df(p_0)(v)$$

Per l'osservazione precedente $F'(0) = \frac{\partial f}{\partial v}(p_0)$ da cui segue la tesi.

Dal teorema segue la generalizzazione del teorema del valore medio (G. Lagrange) a funzioni $n = 2$ variabili.

1.5.4 Teorema del valore medio

Teorema 1.5.8 (TdVM, n=1) *Sia* $f : [a,b] \to \mathbb{R}$ *continua e derivabile in* (a,b). *Allora* $\exists c \in (a,b)$ *t.c.*

$$\frac{f(b)-f(a)}{b-a} = f'(c)$$

Teorema 1.5.9 (del valore medio, n=2) *Sia* $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, *A aperto. Supponiamo che:*

(i) $\exists p, q \in A$ *t.c.* $[p,q] := \{tq + (1-t)p \mid t \in [0,1]\} \subset A$

(ii) f *è continua sull'insieme* $[p,q]$ *e differenziabile su* $(p,q) := \{tq + (1-t)p \mid t \in (0,1)\}$

Allora esiste un punto $\bar{c} \in (p,q)$ *t.c.* $f(q) - f(p) = \nabla f(\bar{c}) \cdot (q-p)$

Dim. 9 *Supponiamo* $p \neq q$ *altrimenti la tesi è banale e sia*

$$v := \frac{q-p}{\|q-p\|}$$

una direzione di $\mathbb{R}^2$.
Definiamo la funzione (d n=1 variabile) $F(t) := f(p+tv)$ *con* $t \in [0, \|q-p\|]$ $(\subset \mathbb{R})$ *e fissiamo* p, q, *osserviamo che* F *è ben definita per la (i) e* $F(0) = f(p)$ *e* $F(\|q-p\|) = f(q)$. *Inoltre per la (ii):*

1. $F : [0, \|q-p\|] \to \mathbb{R}$ *è continua;*
2. $\exists F'(t) = \frac{\partial f}{\partial v}(p+tv)$, $\forall t \in (0, \|q-p\|)$

Possimao applicare il teorema del valore medio (n=1 variabile) a F e otteniamo che esiste $\bar{t} \in (0, \|q-p\|)$ *t.c.*

$$f(q) - f(p) = F(\|q-p\|) - F(0) = F(\bar{t})\,\|q-p\| =$$
$$=_{(2)} \frac{\partial f}{\partial v}(p+\bar{t}v)\,\|q-p\| = (\nabla f(p+\bar{t}v)\cdot v)\,\|q-p\| =$$
$$= \left(\nabla f(p+\bar{t}v)\cdot \frac{q-p}{\|q-p\|}\right)\cdot \frac{q-p}{\|q-p\|} = \nabla f(p+\bar{t}v)(q-p)$$

Scegliendo $\bar{c} = p + \bar{t}v \in (p,q)$ *otteniamo la tesi*

Corollario 1.5.2 *Sia* $f : B(p_0, r_0) \subset \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$. *Supponiamo che* $\exists \nabla f(p_0) = (0,0)\, \forall p \in B(p_0, r_0)$. *Allora* $f(p) = f(p_0)$, $\forall p \in B(p_0, r_0)$

Dim. 10 *per il teorema del diff. tot. f è differenziale su* $B(p_0, r_0)$. *Possimao applicare il teorema del valore medio e otteniamo che* $\exists \bar{c} \in (p, p_0)$ *t.c.* $f(p) - f(p_0) = \nabla f(\bar{c})(p - p_0) = 0$, $\forall p \in B(p_0, r_0)$

1.6 Lez - 06

1.6.1 Derivate parziali di una f composta di più variabili

Problema: Vogliamo determinare una formula generale che ci consente di calcolare le derivate parziali di una (generica) funzione composta di più variabili.

Esercizio 11 (7, foglio 3) *Consideriamo la funzione composta* $h : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ *definita come* $h := f \circ g$*, dove* $f : \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\} \to \mathbb{R}$*,* $g : \mathbb{R} \to \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$*:*

$$f(x,y) = \frac{xy}{x^2 + y^2}$$

se $(x,y) \neq (0,0)$ *e*
$g(t) = (g_1(t), g_2(t)) = (\sin^2(t), \cos^2(t))$*,* $t \in \mathbb{R}$ *Calcolare* $h'(t)$*,* $t \in \mathbb{R}$

Richiami della RDC

Siano $f : I \to \mathbb{R}$ e $g : J \to \mathbb{R}$ con $g(J) \subseteq I$, I, J intervalli aperti di $\mathbb{R}$.
$h := f \circ g$, $h(x) := f(g(x))$, $x \in I$

Proposizione 1.6.1 (Regola della catena, RDC) *Se* f, g *sono derivabli, rispettivamente, in* $g(x_0)$ *e in* x_0*, allora* $\exists h'(x) = f'(g(x_0)) \cdot g'(x_0)$

Esempio 7 $f(y) = \sin y$, $g(x) = x^2$, $h = f \circ g$, $h(x) = \sin x^2$, $\exists h'(x) = f'(g(x)) \cdot g'(x) = \cos x^2 \cdot 2x$

Prima di arrivare alla formula generale di derivazione di una funzione composta, introduciamo alcuni casi particolari

1.6.2 I caso particolare

Consideriamo $g : I \subseteq \mathbb{R} \to \mathbb{R}^2$, I intervallo aperto di $\mathbb{R}$, $t_0 \in I$ fissato.

$$I \ni t \to g(t) = (g_1(t), g_2(t)) = (x(t), y(t))$$

con $g_1, g_2 : I \to \mathbb{R}$.
Supponiamo che $\exists g_1'(t_0), g_2'(t_0)$ e $g(I) \subseteq A \subseteq \mathbb{R}^2$, A aperto.
Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ e supponiamo che f sia differenziabile in

$$p_0 = (x_0, y_0) = g(t_0) = (g_1(t_0), g_2(t_0))$$

Consideriamo la funzione composta $h : I \subseteq \mathbb{R} \to \mathbb{R}$, $h := f \circ g$

$$I \ni t \to h(t) := (f \circ g)(t) = f(g(t)) = f(g_1(t), g_2(t))$$

Teorema 1.6.1

$$(1)\, \exists h'(t_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(p_0) \cdot g_1'(t_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(p_0) \cdot g_2'(t_0)$$

oppure tramite matrici

$$(1bis)\, \exists h'(t_0) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x}(p_0) & \frac{\partial f}{\partial y}(p_0) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} cg_1'(t_0) \\ g_2'(t_0) \end{bmatrix} =$$

$= \nabla f(p_0) \cdot g'(t_0)$, *dove* $g'(t_0) = (g_1'(t_0), g_2(t_0))$.

Espansione calssica di RDC, Leibniz

Se scriviamo g e f, in termini di "variabili dipendenti", cioè

$$g = \begin{cases} x = x(t) = g_1(t) \\ y = y(t) = g_2(t) \end{cases} \quad \text{(curva del piano)}$$

$z = z(x, y) = f(x, y)$, allora componendo f con g, la variabile dipendente z dipenderà dalla sola variabile indipendente t per cui, $z = z(t) = z(x(t), y(t))$, $t \in I$.
Quindi in termini di queste variabili (z, x, y, t) si può scrivere la (1) come:

$$\frac{dz)}{dt} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial t}$$

oppure utilizzando (1bis)

$$\frac{dz}{dt} = \begin{bmatrix} \frac{\partial z}{\partial x} & \frac{\partial z}{\partial y} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \frac{\partial x}{\partial t} \\ \\ \frac{\partial y}{\partial t} \end{bmatrix}$$

***Dim.* 11 (Idea!)** *Proviamo la (1), cioè provare che*

$$(2)\, \exists h'(t_0) = \lim_{t \to t_0} \frac{h(t) - h(t_0)}{t - t_0} = \nabla f(p_0) \cdot g'(t_0)$$

Essendo f differenziabile in p_0 *vale che:*

$$(3)\, f(p) = f(p_0) + df(p_0) \cdot (p - p_0) + o(\|p - p_0\|)$$

$\forall p \in A$ *se* $p_0 = g(t_0)$.
Da (3) segue che, se scegliamo $p = g(t)$ *otteniamo:*

$$f(g(t)) = f(g(t_0)) + df(g(t_0)) \cdot (g(t) - g(t_0)) + o(\|g(t) - g(t_0)\|)$$

$\forall t \in I$, *da cui:*

$$(4)\, \frac{f(g(t)) - f(g(t_0))}{t - t_0} = \frac{df(g(t_0)) \cdot (g(t) - g(t_0))}{t - t_0} + \frac{o(\|g(t) - g(t_0)\|)}{t - t_0}$$

$t \in I, t \neq t_0$.
Osserviamo che essendo $df(p_0) : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ lineare allora:

$$(5)\ \frac{df(p_0)(g(t)-g(t_0))}{t-t_0} = df(p_0) \cdot \left(\frac{g(t)-g(t_0)}{t-t_0}\right)$$

Passando al limite nella (5) per $t \to t_0$, dalla continuità della funzione $df(p_0)$, si ottiene che:

$$\lim_{t \to t_0} df(p_0) \left(\frac{g(t)-g(t_0)}{t-t_0}\right) = df(p_0) \cdot g'(t_0)$$

$$(6)\ \exists \lim_{t \to t_0} \frac{df(p_0)(g(t)-g(t_0))}{t-t_0} = df(p_0) \cdot g'(t_0) = \nabla f(p_0) \cdot g'(t_0)$$

Si può provare anche (ed è il punto delicato che omettiamo)

$$(7)\ \exists \lim_{t \to t_0} \frac{o(\|g(t)-g(t_0)\|)}{t-t_0} = 0$$

Da (6) e (7), possiamo passare al limite per $t \to t_0$ nella (4) ed otteniamo la (2) e dunque la tesi.

1.6.3 II caso particolare

$g : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$, A aperto, e $p_0 = (s_0, t_0) \in A$

$$A \ni (s,t) \to g(s,t) = (g_1(s,t), g_2(s,t))$$

$g_1, g_2 : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$.
Supponiamo che g_1 e g_2 siano differenziabili in p_0 e $g(A) \subseteq B \subseteq \mathbb{R}$, B aperto.
In particolare:

$$\exists \nabla g_i(p_0) = \left(\frac{\partial g_i}{\partial s}(p_0), \frac{\partial g_i}{\partial t}(p_0)\right)\ i = 1,2$$

Sia $f : B \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, B aperto, f differenziabile in $q_0 = (x_0, y_0) = (g_1(p_0), g_2(p_0))$, $B \ni (x,y) \to f(x,y) \in \mathbb{R}$.
Supponiamo che f sia differenziabile in q_0.
Consideriamo $h := f \circ g : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$,

$$A \ni (s,t) \to (f \circ g)(s,t) = f(g(s,t)) = f(g_1(s,t), g_2(s,t))$$

Teorema 1.6.2

$$(1)\ \begin{array}{l} \exists \frac{\partial h}{\partial s}(p_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(g(p_0)) \cdot \frac{\partial g_1}{\partial s}(p_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(g(p_0)) \cdot \frac{\partial g_2}{\partial s}(p_0) \\ \exists \frac{\partial h}{\partial t}(p_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(g(p_0)) \cdot \frac{\partial g_1}{\partial t}(p_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(g(p_0)) \cdot \frac{\partial g_2}{\partial t}(p_0) \end{array}$$

in termini di matrici:

$$(1bis)\ \left[\frac{\partial h}{\partial s}(p_0) \quad \frac{\partial h}{\partial t}\right] = \left[\frac{\partial f}{\partial x}(g(p_0)) \quad \frac{\partial f}{\partial y}(g(p_0))\right] \cdot \begin{bmatrix} \frac{\partial g_1}{\partial s}(p_0) & \frac{\partial g_1}{\partial t}(p_0) \\ \\ \frac{\partial g_2}{\partial s}(p_0) & \frac{\partial g_2}{\partial t}(p_0) \end{bmatrix}$$

Dove $\frac{\partial g_1}{\partial s}(p_0), \frac{\partial g_1}{\partial t}(p_0) = \nabla g_1(p_0)$ e $\frac{\partial g_2}{\partial s}(p_0), \frac{\partial g_2}{\partial t}(p_0) = \nabla g_2(p_0)$

Esercizio 12 *Utilizzare (1bis) del teorma nel secondo caso e svolgere esercizio 7 foglio 3*

1.6.4 Caso generale di RDC

Vogliamo ora trattare il caso generale della formuala di derivazione per funzioni composte di più variabili.

Matrice Jacobiana

Definizione 1.6.1 (Matrice Jacobiana) *Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$, A aperto,*

$$A \ni x = (x_1, ..., x_n) \to f(x) = (f(x_1), ..., f(x_n))$$

con $f_i : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$, $i = 1, ..., n$.
Supponiamo che dato $x_0 = (x_1^0, ..., x_n^0) \in A$,

$$\exists \nabla f_i(x_0) := \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_1}(x_0), \ldots, \frac{\partial f_i}{\partial x_n}\right)$$

con $i = 1, ..., m$.

Si chiama <u>Matrice Jacobiana</u> di f nel punto x_0 la matrice $m \times n$

$$Df(x_0) = Jf(x_0) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(x_0) & \frac{\partial f_1}{\partial x_2}(x_0) & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(x_0) \\ \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1}(x_0) & \frac{\partial f_2}{\partial x_2}(x_0) & \cdots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n}(x_0) \\ \vdots & & & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1}(x_0) & \frac{\partial f_n}{\partial x_2}(x_0) & \cdots & \frac{\partial f_n}{\partial x_n}(x_0) \end{bmatrix}$$

Osservazione 1.6.3 *(i) La nozione di matrice Jacobiana generalizza la nozione di vettore gradiente per una funzione (scalare) $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$.*
Si noti che in questo caso la matrice Jacobiana $1 \times n$ è data da

$$Df_(x_0) := \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0), \cdots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(x_0)\right) \equiv \nabla f(x_0)$$

(ii) La riga i-esima della matrice Jacobiana $Df(x_0)$ coincide con $\nabla f_i(x_0)$

(iii) La (1bis) del precedente teorema, in termini di matrici Jacobiane può scriversi come

$$Dh(p_0) = Df(g(p_0)) \cdot Dg(p_0)\ \textit{(RDC)}$$

1.6.5 Teorema RDC

Teorema 1.6.4 (Regola della catena, RDC) *Siano* $g : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ *e* $f : B \subseteq \mathbb{R}^m \to \mathbb{R}^k$, *A e B aperti*

(i) $g(A) \subseteq B$

(ii) *Se* $g = (g_1, \ldots, g_m)$, $f = (f_1, \ldots, f_k)$

Supponiamo che $g_i : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}\,(i = 1, \ldots, m)$ *sia diff. in un dato* $x_0 \in A$
$f_i : B \subseteq \mathbb{R}^m \to \mathbb{R}\,(i = 1, \ldots, k)$ *sia diff. in un dato* $y_0 = g(x_0)$

Consideriamo ora la funzione $h := f \circ g : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^k$, $h = (h_1, \ldots, h_k)$
con $h_i : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$,
allora le funzioni $h_i : A \to \mathbb{R}(i = 1, \ldots, k)$ *sono diff. in* x_0 *e*

$$Dh(x_0) = Df(g(x_0)) \cdot Dg(x_0)$$

1.7 Lez - 07

1.7.1 Derivate parziali di ordine superiore

Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, A aperto. Supponiamo che $\exists \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} : A \to \mathbb{R}$ poniamo:

$$\left.\begin{array}{l} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} := \frac{\partial f}{\partial x}\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right) \\ \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} := \frac{\partial f}{\partial y}\left(\frac{\partial f}{\partial y}\right) \end{array}\right\} \text{Derivate parziali seconde pure}$$

$$\left.\begin{array}{l} \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} := \frac{\partial f}{\partial x}\left(\frac{\partial f}{\partial y}\right) \\ \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} := \frac{\partial f}{\partial y}\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right) \end{array}\right\} \text{Derivate parziali seconde miste}$$

quando tutte le derivate parziali scritte esistono.

Osservazione 1.7.1 *In generale* $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \neq \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}$

1.7.2 Teo: Inversione dell'ordine di derivazione

Teorema 1.7.2 (sull'inversione dell'ordine di derivazione) *[BDPG, 11.11] Sia* $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$*, A aperto,* $p_0 = (x_0, y_0) \in A$ *fissato. Supponiamo* $\exists \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}, \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} : A \to \mathbb{R}$ *e siano continue in* p_0*, allora* $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(p_0) = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(p_0)$

Il teorema precedente può estendersi al caso di funzioni $n \geq 2$ variabili.

Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$, A aperto. Supponimao che esiset $\frac{\partial f}{\partial x_i} : A \to \mathbb{R}$ $(i = 1, \dots, n)$.
Se $\exists \frac{\partial}{\partial x_j}\left(\frac{\partial f}{\partial x_i}\right)(x_0)$ in un punto $x_0 \in A$ per $j = 1, \dots, n$, diciamo che

$$\exists \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(x_0) := \frac{\partial f}{\partial x_j}\left(\frac{\partial f}{\partial x_i}\right)(x_0)$$

Nel caso in cui $j = i \Rightarrow \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} = \frac{\partial}{\partial x_i}\left(\frac{\partial f}{\partial x_i}\right) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_i}(x_0)$.
Con queste notazioni, vale la seguente generalizzazione del teorema sull'inversione dell'ordine di derivazione.

Teorema 1.7.3 *Sia* $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$*, A aperto. Supponimao che per fissati* $i, j = 1, ..., n$*, con* $i \neq j$*,* $\exists \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}, \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} : A \to \mathbb{R}$ *e siano continue in* x_0*. Allora:*

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x_0) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(x_0)$$

Definizione 1.7.1 *Sia* $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$*, A aperto*

(a) *f si dice di* <u>*classe*</u> $C^2(A)$ *e scriveremo* $f \in C^2(A)$ *se* $f \in C^0(A)$ *ed* $\exists \frac{\partial f}{\partial x_i}$: $A \to \mathbb{R}$ *continua* $\forall i = 1, ..., n$, $\exists \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} : A \to \mathbb{R}$ *continua* $\forall i, j = 1, ..., n$

(b) *f si dice di* <u>*classe*</u> $C^m(A)$ *e scriveremo* $f \in C^m(A), (m \geq 1)$ *se* $f \in C^0(A)$ *e* $\exists \frac{\partial^k f}{\partial x_{i_1} \partial x_{i_2} ... \partial x_{i_k}} : A \to \mathbb{R}$ *continua* $\forall i_1, ..., i_k = 1, ..., n$ *e* $\forall 1 \leq k \leq n$

Osservazione 1.7.4 *Se* $f \in C^m(A)$, *con* $m \geq 2$ *per il teo sull'inversione dell'ordine di derivazione*

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

$\forall x \in A$, $\forall i, j = 1, ..., n$

1.7.3 Taylor per funzioni di più variabili

Problema: Data $f : B(p_0, r) \subset \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ funzione di classe $C^m(B(p_0, r))$, approssimare f con un polinomio di $n = 2$ variabili di ordine m, nel modo "migliore possibile"

Definizione 1.7.2 *Dato* $m \in \mathbb{N}$, $p_0 = (x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$ *fissato, si chiama* <u>*polinomio di ordine m di $n = 2$ variabili, centrato in p_0*</u>, *una funzione* $T : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ *del tipo*

$$T(x, y) = \sum_{h=0}^{m} \sum_{i=0}^{n} c_{i,h-i}(x - x_0)^i (y - y_0)^{h-i}$$

$(x, y) \in \mathbb{R}^2$, *dove* $c_{i,h-i}$ *(i = 0,...,h e h = 0,..., m) sono* $\frac{(m+1)(m+2)}{2}$ *coeff. ass.*

Esempio 8 (a) *Se m = 0,* $T(x, y) = c_{0,0} \in \mathbb{R}\, \forall (x, y) \in \mathbb{R}^2$

(b) *Se m = 1,* $T(x, y) = c_{0,0} + c_{1,0}(x - x_0) + c_{0,1}(y - y_0)$, $\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2$

(c) *Se m = 2,* $T(x, y) = c_{0,0} + c_{1,0}(x - x_0) + c_{0,1}(y - y_0) + c_{2,0}(x - x_0)^2 + c_{1,1}(x - x_0)(y - y_0) + c_{0,2}(y - y_0)^2$, $\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2$

Problema: Sia $f \in C^2(B(p_0, r))$, determinare se esiste un polinomio $T : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ di ordine 2, centrato in p_0, t.c.

$$f(p) = T(p) + o\left(\|p - p_0\|^2\right)$$

$\forall p = (x, y) \in B(p_0, r)$

Notazione 1.7.5 *Se* $v, w \in \mathbb{R}^n$, $v \cdot w = \langle v, w \rangle$

Definizione 1.7.3 *Data* $f \in C^2(A)$, $A \in \mathbb{R}^2$ *aperto, si chiama,* <u>*matrice hessiana*</u> *di f in un punto $p \in A$, la matrice 2×2*

$$D^2 f(p) = H(f)(p) = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(p) & \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(p) \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(p) & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(p) \end{bmatrix}_{2 \times 2}$$

Osservazione 1.7.6 *per il teo. dell'inv. dell'ordine di derivazione* $D^2 f(p)$ *è* <u>*simmetrica*</u>

1.7.4 Taylor del II ordine + resto di Peano

Sia $f \in C^2\left(B(p_0, r)\right)$, $p_0 = (x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$ e $r > 0$ fissato. Allora vale:

$$(FT_2)\, f(p) = T_2(p) + o\left(\|p - p_0\|^2\right)$$

$\forall p = (x, y) \in B(p_0, r)$, dove

$$T_2(p) := f(p_0) + \langle \nabla f(p_0), p - p_0 \rangle + \frac{1}{2} \left\langle D^2 f(p_0) \cdot (p - p_0), p - p_0 \right\rangle$$

se $p \in \mathbb{R}^2$.
(polinomio di taylor del II ordine di f, centrato in p_0)
Ricordiamo che con $o\left(\|p - p_0\|^2\right) \Rightarrow \exists \lim_{p \to p_0} \frac{o\left(\|p-p_0\|^2\right)}{\|p-p_0\|^2} = 0$

***Dim.* 12** *Fissiamo $p \in B(p_0, r) \setminus \{p_0\}$ e denotiamo $v := \frac{p-p_0}{\|p-p_0\|} = (v_1, v_2)$, (direzione $p - p_0$) e definiamo: $F(t) := f(p_0 + tv)$, con $t \in (-r, r)$.
Poichè la funzione $g : (-r, r) \to B(p_0, r) \subseteq \mathbb{R}^2$, $g(t) = p_0 + tv := (x_0 + tv_1, y_0 + tv_2)$ è una funzione di classe $C^2\left((-r, r)\right)$, come pure f, per RDC la funzione composta: $F(t) = f(g(t))$, $t \in (-r, r)$, è di classe $C^2((-r, r))$. Pertanto possiamo applicare la formula di Taylor del II ordine per una funzione di una variabile per $t = 0$ e otteniamo:*

$$(1)\, F(t) = F(0) + F'(0)t + \frac{1}{2}F''(0)t^2 + o(t^2) \ \text{ per } t \to 0$$

Calcoliamo $F(0), F'(0), F''(0)$. Per RDC:

- $$F'(t) = \langle \nabla f(p_0 + tv), v \rangle = \frac{\partial f}{\partial x}(p_0 + tv)v_1 + \frac{\partial f}{\partial y}(p_0 + tv)v_2$$

- $$F''(t) = v_1 \cdot \left\langle \nabla \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) (p_0 + tv), v \right\rangle + v_2 \cdot \left\langle \nabla \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) (p_0 + tv), v \right\rangle =$$

$$= v_1 \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(p_0 + tv)v_1 + \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(p_0 + tv)v_2 \right) + v_2 \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(p_0 + tv)v_1 + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(p_0 + tv)v_2 \right) =$$

$$= \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(p_0 + tv)v_1^2 + 2\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(p_0 + tv)v_1 v_2 + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(p_0 + tv)v_2^2$$

Pertanto

(2) $F(0) = f(p_0)$

(3) $F'(0) = \langle \nabla f(p_0), v \rangle$

(4) $F''(0) = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(p_0 + tv)v_1^2 + 2\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(p_0 + tv)v_1 v_2 + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(p_0 + tv)v_2^2$

Osserviamo che $F''(0)$ *può essere riscritto mediante hessiana* $D^2 f(p_0)$, *come* $(4bis)F''(0) = \left\langle D^2 f(p_0)v, v \right\rangle$, *pertanto da (1), (2), (3), (4bis) otteniamo:*

$$f(p_0 + tv) = F(t) = f(p_0) + \langle \nabla f(p_0), v \rangle\, t + \frac{1}{2} \left\langle D^2 f(p_0)v, v \right\rangle t^2 + o(t^2), \ \textit{per } t \to 0$$

Scegliendo $t = \|p - p_0\|$, *otteniamo la tesi.*

Osservazione 1.7.7 (BDPG,11.14) *Si può ottenere una formula di taylor con resto di Peano e Lagrange anche per funzioni* $f : B(p_0, r) \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ *di classe* $C^2(B(p_0, r))$ *con* $n \geq 3$.
Essa è molto più complicata perciò la omettiamo

Esercizio 13

$$f : \mathbb{R} \to \mathbb{R}, f(x) = \begin{cases} 0 & x = 0 \\ x^2 \sin(\frac{1}{x}) & x \neq 0 \end{cases}$$

$\exists f' : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$, *ma f' non è continua nel punto* $x_0 = 0$

1.8 Lez - 08

1.8.1 Massimi e minimi per funzioni a più variabili

Problema: Dato un insieme $A \subseteq \mathbb{R}^n$ e data $f : A \to \mathbb{R}$, determinare, se esistono, i punti di max e min di f.

Definizione 1.8.1 *Data $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$:*

1. *$p_0 \in A$ si dice, punto di massimo (= max) relativo di f su A se $\exists r_0 > 0$ t.c. $f(p) \leq f(p_0) \, \forall p \in A \cap B(p_0, r_0)$*
   Rispettivamente $p_0 \in A$ si dice, punto di minimo (= min) relativo di f su A se $\exists r_0 > 0$ t.c. $f(p) \geq f(p_0) \, \forall p \in A \cap B(p_0, r_0)$
2. *$p_0 \in A$ si dice punto di massimo (= MAX) assoluto se $\forall p \in A$, $f(p) \leq f(p_0)$*
   Rispettivamente $p_0 \in A$ si dice punto di minimo (= MIN) assoluto se $\forall p \in A$, $f(p) \geq f(p_0)$

Osservazione 1.8.1 *Se p_0 è un punto di max (o min) assoluto $\Rightarrow$ p_0 è punto di max (o min) relativo. Il viceversa non può valere.*

N.B.: 1.8.2 *Non confondere i punti di max e min di una funzione con il suo massimo e minimo.*

- $Min_A f := Min f(p) : p \in A \in \mathbb{R}$, *se esiste è unico*
- $Max_A f := Max f(p) : p \in A \in \mathbb{R}$, *se esiste è unico*

Consideriamo il seguente esempio:

Esempio 9 $n = 1$, $f : \mathbb{R} \to \mathbb{R} \, f(x) =:= x(3 - x^2)$

In particolare si può vedere che i punti $x = \pm 1$ sono rispettivamente max e min relativi, ma $x = -1$ non è minimo assoluto e $x = +1$ non è massimo assoluto.
Infatti essendo la funzione non limitata ($\sup_{\mathbb{R}} f = +\infty$ e $\inf_{\mathbb{R}} f = -\infty$) / $\exists max_{\mathbb{R}} f$ e $min_{\mathbb{R}} f$

1.8.2 Estremi liberi di una funzione (min/max relativi)

Problema: Supponiamo che $A \subseteq \mathbb{R}^n$ sia aperto e $f : A \to \mathbb{R}$, vogliamo determinare se esistono i punti di max e min relativo su A. Questi punti sono detti estremi liberi di f.

Lo strumento principale per la ricerda di estremi liberi è :

Teorema 1.8.3 (Fermat) *Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$, A aperto. Supponiamo che esista $p_0 \in A$ t.c.*

(i) f differenziabile in p_0. In particolare $\exists \nabla f(p_0)$

(ii) p_0 sia un estremo libero di f in A

Allora $\nabla f(p_0) = \underline{O}_{\mathbb{R}^n} = (0, ..., 0)$ (n-volte)

Il precedente teorema giustifica la seguente definizione:

Definizione 1.8.2 *Data $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$, A aperto, un punto $p_0 \in A$ si chiama punto stazionario(o critico) di f se f è differenziabile in p_0 e $\nabla f(p_0) = \underline{O}_{\mathbb{R}^n}$*

Dim. 13 *Per semplicità , $n = 2$, $p_0 = (x_0, y_0)$. Essendo A aperto esiste $\delta > 0$ t.c. $p_0 + te_1 \in A$ se $t \in (-\delta, \delta)$.*
Consideriamo $F : (-\delta, \delta) \to \mathbb{R}$, $F(t) := f(p_0 + te_1)$, da (i)

$$\exists \frac{\partial f}{\partial x}(p_0) \iff (1) \begin{cases} F \text{ è derivabile nel punto } t = 0 \\ \text{e } F'(0) = \frac{\partial f}{\partial x}(p_0) \end{cases}$$

Dall'altra parte, da (ii) p_0 estremo libero di f (2) $t = 0$ è un estremo libero di F. Possiamo applicare il teorema di Fermat di una variabile ed otteniamo $F'(0) = 0 =_{(1)} \frac{\partial f}{\partial x}(p_0)$.

Analogamente consideriamo $F(t) = f(p_0 + te_2)$ e si prova che $\frac{\partial f}{\partial y}(p_0) = 0$.
Pertanto si prova che $\nabla f(p_0) = (0, 0) = \underline{O}_{\mathbb{R}}^2$

Osservazione 1.8.4 *Non ogni punto stazionario di f è un punto di estremo libero.*

Esempio 10 *$f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, $f(x, y) = y^3$, $p_0 = (x_0, 0)$.*
Poichè $\nabla f(x, y) = (0, 3y^2)$, $\nabla f(p_0) = (0, 0)$. Pertanto ogni punto $p_0 = (x_0, 0)$ (per un fissato $x_0 \in \mathbb{R}$) è un punto stazionario di f, ma p_0 non è un estremo libero, infatti $\forall r > 0$ $f(x_0, 0) = 0 \, \forall x_0 \in \mathbb{R}$, quindi $p_0 = (x_0, 0)$ si dice punto di sella.

Definizione 1.8.3 *Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$, A aperto. Un punto $p_0 \in A$ si dice punto di sella se p_0 è un punto stazionario di f e $f(p) - f(p_0)$ amette sia valori positivi che negativi in ogni intorno di p_0*

1.8.3 Matrice Hessiana

Problema: Sia $A \subseteq \mathbb{R}^n$, $f \in C^2(A)$. Supponiamo che $p_0 \in A$ sia un punto stazionario di f.
Come determinare se p_0 sua un estremo libero o un punto di sella?

Definizione 1.8.4 *Sia $f \in C^2(A)$, si chiama, matrice hessiana di f nel punto $p_0 \in A$ la matrice simmetrica $(n \times n)$*

$$D^2 f(p_0) = Hf(p_0) = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2}(p_0) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1}(p_0) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n}(p_0) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n^2}(p_0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \nabla \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_1} \right)(p_0) \\ \vdots \\ \nabla \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_n} \right)(p_0) \end{bmatrix}$$

1.8.4 Teorema: Criterio per il segno di una matrice

Richiami di algfebra lineare

Definizione 1.8.5 *Sia H una matrice $n \times n$*

(i) H *si dice* <u>*definita positiva*</u> *se* $\langle Hv, v\rangle > 0$, $\forall v \in \mathbb{R}^n \times \{\underline{O}\}$

(ii) H *si dice* <u>*semi-definita positiva*</u> *se* $\langle Hv, v\rangle \geq 0$, $\forall v \in \mathbb{R}^n \times \{\underline{O}\}$

(iii) H *si dice* <u>*definita negativa*</u> *se* $\langle Hv, v\rangle < 0$, $\forall v \in \mathbb{R}^n \times \{\underline{O}\}$

(iv) H *si dice* <u>*semi-definita negativa*</u> *se* $\langle Hv, v\rangle \leq 0$, $\forall v \in \mathbb{R}^n \times \{\underline{O}\}$

Un criterio semplice per verificare il segno di una matrice H $n \times n$:

Teorema 1.8.5 (criterio per il segno di una matrice) *Sia*

$$H = \begin{bmatrix} h_{11} & \dots & h_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ h_{n1} & \dots & h_{nn} \end{bmatrix} \text{ una matrice } n \times n$$

Definiamo

$$D_i = det \begin{matrix} h_{11} & \dots & h_{1i} \\ \vdots & & \vdots \\ h_{i1} & \dots & h_{ii} \end{matrix} \text{ con } 1 \leq i \leq n$$

Allora

(a) H *è definita positiva* $\iff D_i > 0 \, \forall i = 1, ..., n$

(b) H *è definita negativa* $\iff \begin{cases} D_i > 0 \text{ per i valori pari di } i \\ D_i < 0 \text{ per i valori dispari di } i \end{cases}$

(c) Se $detH = Dn \neq 0$ *e nessuna delle condizioni precedenti fosse soddisfatta, allora* H *non è semi-definita positiva nè semi-definita negativa*

Corollario 1.8.1 *Se H (2×2) matrice simmetrica* $H = \begin{bmatrix} h_{11} & h_{12} \\ h_{21} & h_{22} \end{bmatrix}$ *con* $h_{12} = h_{21}$

(a) H *è definita positiva* $\iff h_{11} > 0$ *e* $detH > 0$

(b) H *è definita negativa* $\iff h_{11} < 0$ *e* $detH > 0$

(c) Se $detH < 0$, *allora* H *non è semi-def. pos. nè semi.def. neg.*

Teorema 1.8.6 (BDPG,11.25) *Sia A aperto di $\mathbb{R}^n$, $f \in C^2(A)$ e sia $p_0 \in A$ un punto stazionario di f*

(i) Se $D^2 f(p_0)$ *fosse def. pos.* $\Rightarrow p_0$ *è un punto di* <u>*minimo relativo*</u> *di f su A*

(ii) *Se $D^2f(p_0)$ fosse def. neg. $\Rightarrow p_0$ è un punto di <u>massimo relativo</u> di f su A*

(iii) *Se $D^2f(p_0)$ non fosse semi-def. pos. nè semi-def. neg. $\Rightarrow p_0$ è un punto di <u>sella</u> di f su A*

(iv) *Se $D^2f(p_0)$ fosse semi-def. pos. o semi-def. neg. $\Rightarrow p_0$ può essere un punto di <u>massimo o minimo relativo</u> o un punto di <u>sella</u> di f su A*

1.8.5 Esempi

Esempio 11 (1a,foglio 5) *Data $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, $f(x,y) = x^2 + +2kxy + y^2$. Determinare al variare di $k \in \mathbb{R}$, i punti di max e min relativo di f.*

Soluzione 1. ***Punti stazionari di f su*** $\mathbb{R}^2$

$$\nabla f(x,y) = (0,0) \iff \begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x}(x,y) = 2x + 2ky = 0 \\ \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x,y) = 2kx + 2y = 0 \end{cases}$$

- ***Esercizio 14*** *Se $k \neq 1 \Rightarrow (0,0)$ è l'unico punto stazionario*
- *Se $k = 1 \Rightarrow$ I punti della retta $x + y = 0$ sono tutti e soli i punti stazionari*
- *Se $k = -1 \Rightarrow$ I punti della retta $x - y = 0$ sono tutti e soli i punti stazionari*

Soluzione 2. ***Studio del segno della matrice Hessiana***

$$D^2f(x,y) = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} \\ \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \end{bmatrix} (x,y) = \begin{bmatrix} 2 & 2k \\ 2k & 2 \end{bmatrix}$$

$\forall (x,y) \in \mathbb{R}^2$ *e* $det D^2 f(x,y) = 4 - 4k^2 = 4(1 - k^2)$

- ***Esercizio 15*** *Se $k^2 < 1 \Rightarrow D^2f(0,0)$ è def. positiva $\Rightarrow$ (0,0) è un punto di minimo relativo*
- *Se $k = 1$, $det D^2 f(x_0, -x_0) = 0 \Rightarrow D^2f(x_0, -x_0)$ non è def-neg. nè def-pos. $\Rightarrow$ nulla si può dire*
  - *Se $k = 1$, $f(x,y) = x^2 + 2xy + y^2 = (x + y)^2 \Rightarrow (x_0, -x_0)$ è un punto di minimo assoluto*
  - *Se $k = -1$, $f(x,y) = x^2 - 2xy + y^2 = (x - y)^2 \Rightarrow (x_0, -x_0)$ è un punto di minimo assoluto*

Appendice:

1. Se f è differenziabile in p_0 e $\nabla f(p_0) = (0,0) \Rightarrow \exists \frac{\partial f}{\partial v}(p_0) = 0 \forall v \in \mathbb{R}^2$, $\|v\| = 1$.
   Infatti poichè $\frac{\partial f}{\partial v}(p_0) = \nabla f(p_0 = \underline{O}_{\mathbb{R}^2}) \cdot v = 0$

2. $f : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$, $f(x) = |x|$, $x_0 = 0$, il punto di $x_0 = 0$ è un punto di minimo assoluto per f.

3. Se $k = 1$ i punti della retta di eq: $x + y = 0$ sono tutti e soli i punti stazionari di f.

4. $k = 1$, $f(x, y) = (x + y)^2 \geq 0 \, \forall (x, y) \in \mathbb{R}^2$, $f(x_0, -x_0) = 0$

1.9 Lez - 09

Problema: Condizioni che assicurino l'esistenza di $\min_A f$ e $\max_A f$ e come determinarli

Teorema 1.9.1 (Weirestrass) *[BDPG,10.10] Sia $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$, Supponiamo che:*

(i) A sia limitato e chiuso, (in $n = 1$, $A = [a, b], \partial A = \{a, b\}, \mathring{A} = (a, b)$)

(ii) f sia continua su A

Allora esiste $\min_A f$ *e* $\max_A f$

1.9.1 Ricerca del max e min (assoluto) su insieme limitato e chiuso

Sia $A \subseteq \mathbb{R}^2$ limitato e chiuso e $f : A \to \mathbb{R}$. Allora per il Teorema di Weirestrass $\exists \min_A f = f(p_1)$ e $\exists \max_A f = f(p_2)$.
Vi sono le seguenti possibilità se $i = 1, 2$

(i) $p_i \in \mathring{A}$ e $\exists \nabla f(p_i) = (0, 0)$

(ii) $p_i \in \mathring{A}$ ma $\nexists \nabla f(p_i)$, diremo in questo caso che p_i è punto singolare

(iii) $\partial_i \in \partial A$

Problema:*[BDPG,13.2]* Ricerca dei punti di max e min nei punti della frontiera di A, dettoi anche estremi vincolati

- $max, min \in \mathring{A} \Rightarrow$ estremi liberi
- $max, min \in \partial A \Rightarrow$ estremi vincolati

Esempio 12 $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 1\}$, $f(x, y) = x^2 + 2y^2$

- $\mathring{A} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 < 1\}$
- $\partial A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 1\}$
- $\nabla f(x, y) = (2x, 4y)$ $(x, y) \in \mathbb{R}^2$

*$f(p_2) = \exists max_A f$ e $f(p_1) = \exists min_A f$, $\nabla f(x, y) = (0, 0) \iff x = y = 0$
$f(0, 0) = 0$ e $p_1 = (0, 0)$ è un punto di minimo assoluto di f.
È chiaro che $p_2 \in \partial A$ e dunque vale che $max_A f = max_{\partial A} f$
quindi ci poniamo il problema di come determinare $max_{\partial A} f$*

Osservazione 1.9.2 $\nabla f(x, y) = (2x, 4y) \neq (0, 0)$ $\forall (x, y) \in \partial A$

1.9.2 Frontiera attraverso parametrizzazione

Caso $n = 2$

Sia $A \subseteq \mathbb{R}^2$ limitato e chiuso.
Si chiama parametrizzazione di ∂A una funzione $\gamma : [a, b] \to \mathbb{R}^2$ (detta curva)

- (P1) $\gamma(t) = (\gamma_1(t), \gamma_2(t))$
- (P2) con $\gamma_1, \gamma_2 : [a, b] \to \mathbb{R}$ di classe C^1
- (P3) e $\gamma([a, b]) = \partial A$

Supponiamo che $f \in C^1(\mathbb{R}^2)$ e vogliamo minimizzare/massimizzare f su ∂A
Definiamo $F : [a, b] \to \mathbb{R}$, $F(t) = f(\gamma(t))$.
Si può provare tramite RDC che $F \in C^1([a, b])$. Inoltre è immediato verificare $min_{\partial A} f = min_{[a,b]} F$ e $max_{\partial A} f = max_{[a,b]} F$
Pertanto la ricerca di $min_{\partial A} f$ e $max_{\partial A} f$ si riduce a $min_{[a,b]} F$ e $max_{[a,b]} F$

Ritorniamo all'esempio 12:
Una parametrizzazione di $\partial A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 1\}$ è data da

$$\gamma(t) = (\cos t, \sin t)\, t \in [0, 2\pi]\, \gamma([0, 2\pi]) = \partial A$$

$F(t) = f(\cos t, \sin t) = \cos^2 t + 2sin^2 t = 1 + sen^2(t)$, allora è facile verificare che

$$max_{[0,2\pi]} F = 2 = F\left(\frac{\pi}{2}\right) = F\left(\frac{3}{2}\pi\right)$$

Pertanto i punti di ∂A dove è raggiunto il massimo sono dati da:

$$\gamma\left(\frac{\pi}{2}\right) = (0, 1) \text{ e } \gamma\left(\frac{3}{2}\pi\right) = (0, -1)$$

Infatti $f(0, 1) = f(0, -1) = 2$

Caso $n = 3$

Sia $A \subseteq 3$ chiuso e limitato. Si chiama parametrizzazione di ∂A una funzione $\gamma : B \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$,

$$\gamma(s, t) = (\gamma_1(s, t), \gamma_2(s, t), \gamma_3(s, t))$$

Con $\gamma_1, \gamma_2, \gamma_3 : B \to \mathbb{R}$ t.c.

(P1) B chiuso e limitato

(P2) $\gamma(B) = \partial A$

(P3) $\gamma_1, \gamma_2, \gamma_3 \in C^1(\mathring{B}) \cap C^0(B)$

∂A è detta superficie.

Sia $f \in C^1(\mathbb{R}^3)$ si vuole determinare $max_{\partial A} f$ e $min_{\partial A} f$.
Definiamo $F : B \to \mathbb{R}$, $F(s,t) := f(\gamma(s,t))$ con $(s,t) \in B$, allora

$$min_{\partial A} f = min_B f \text{ e } max_{\partial A} f = max_B f$$

Osservazione 1.9.3 *Pertanto il $min_{\partial A} f$ e il $max_{\partial A} f$ (di una funzione di 3 variabili sul bordo di A) viene riportato al $min_B f$ e $max_B f$ (di una funzione di 2 variabili) su un insieme $B \subseteq \mathbb{R}^2$*

Esempio 13 *Sia $A = \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z^2 \leq 1\}$, $f(x,y,z) = x + y - z$ Determinare $min_A f$ e $max_A f$.*

Soluzione:

1. ***Punti stazionari di $\mathring{A}$***
   Osserviamo che $f \in C^\infty(\mathring{A})$.

   Esercizio 16 *Non ci sono punti stazionari in $\mathring{A}$*

   Dal'altra parte $f \in C^0(A)$ ed $A \subseteq \mathbb{R}^3$ è chiuso e limitato. Pertanto per il teorema di Weirestrass

   $$\exists min_A f = min_{\partial A} f \text{ e } max_A f = max_{\partial A} f$$

2. ***Max e min su ∂A***
   $\partial A = \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z^2 = 1\}$, $B = [0, 2\pi] \times [0, \pi] \subseteq \mathbb{R}^2 \ni (\vartheta, \varphi)$

   $$\gamma(\vartheta, \varphi) = (\cos\vartheta \sin\varphi, \sin\vartheta \sin\varphi, \cos\varphi)$$

   γ è una parametrizzazione di ∂A (cambiamento di coordinate sferiche)
   $F(\vartheta, \varphi) := f(\gamma(\vartheta, \varphi)) = \cos\vartheta \sin\varphi + \sin\vartheta \sin\varphi - \cos\varphi = \sin\varphi \cdot (\cos\vartheta + \sin\vartheta) - \cos\varphi$

   Per proseguire nella nostra strategia dovremmo determinare $min_B F$ e $min_B F$ con $F : B = [0, 2\pi] \times [0, \pi] \to \mathbb{R}$.

   Ci rendiamo conto subito che questa ricerca non è semplice.

Osservazione 1.9.4 *In effetti il metodo di ricerca dei max e min di una funzione su un bordo dato come parametrizzazione, diventa complesso, e dunque inefficace per funzioni di variabili $n \geq 3$*

1.9.3 Metodo dei moltiplicatori di Lagrange, TML

Caso $n = 2$

Supponiamo che l'insieme $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : g(x, y) \leq 0\}$ dove $\partial A := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : g(x, y) = 0\}$.
Un insieme del piano $\mathsf{V} := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : g(x, y) = 0\}$ è detto <u>vincolo</u> (è una curva del piano)

Teorema 1.9.5 (Teorema dei moltiplicatori di Lagrange, TML) *Sia* $f \in C^1(\mathbb{R}^2)$ *e* $\mathsf{V} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : g(x, y) = 0\}$ *dove* $g \in C^1(\mathbb{R}^2)$*. Supponiamo che:*

(i) $\exists \min_{\mathsf{V}} f = f(p_0)$ *(o* $\exists \max_{\mathsf{V}} f = f(p_0)$*) con* $p_0 = (x_0, y_0) \in \mathsf{V}$

(ii) $\exists \nabla g(p_0) \neq (0, 0)$

Allora esiste $\lambda_0 \in \mathbb{R}$ *(detto <u>moltiplicatore</u>) t.c.* $(x_0, y_0, \lambda_0) \in \mathbb{R}^3$ *è un punto stazionario della funzione.*
Equivalentemente:

$$\exists \lambda_0 \in \mathbb{R} \ t.c. \begin{cases} g(p_0) = 0 \\ \\ \nabla f(p_0) + \lambda_0 \nabla g(p_0) = (0, 0) \end{cases} \qquad (*)$$

Definizione 1.9.1 *Un punto* $p_0 \in \mathsf{V}$ *verificante 1.9.5 (*) su opportuno* $\lambda_0 \in \mathbb{R}$ *si dice* ***punto stazionario vincolato alla funzione*** f ***relativamente al vincolo*** V

Esempio 14 *Trovare* $max_{\partial A} f$ *se* $f(x, y) = x^2 + 2y^2$ *e* $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 1\}$.
Sia $g(x, y) = x^2 + y^2 - 1$*. Allora:*
$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : g(x, y) = x^2 + y^2 - 1 = 0\}$, $\nabla g(x, y) = (2x + 2y) \neq (0, 0)$ $\forall (x, y) \in \partial A$.
Pertanto possiamo applicare il metodo dei moltiplicatori di Lagrange:
Sia $L(x, y, \lambda) := x^2 + 2y^2 + \lambda(x^2 + y^2 - 1)$,

$$\nabla L(x, y, \lambda) = (0, 0, 0) \iff \begin{cases} \frac{\partial L}{\partial x} & = & 2x + 2\lambda x & = & 0 \\ \\ \frac{\partial L}{\partial y} & = & 4y + 2\lambda y & = & 0 \\ \\ \frac{\partial L}{\partial \lambda} & = & x^2 + y^2 - 1 & = & 0 \end{cases} \iff$$

$\iff (x, y, \lambda) = (\pm 1, 0, -1), (0, \pm 1, -2)$,

$$min_{\partial A} f = f(\pm 1, 0) = 1 \ e \ max_{\partial A} f = (0, \pm 1) = 2$$

Teorema della funzione implicita, U. Dini

Prima della dimostrazione del metodo dei moltiplicatori di Lagrange, premettiamo il seguente teorema:

Teorema 1.9.6 (della funzione implicita, U. Dini) *[BDPG, 13.3] Supponiamo che, per esempio, $g(p_0) = 0$ e $\frac{\partial g}{\partial y}(p_0) \neq 0$.*
Allora V è localmente grafico di una funzione $y = \varphi(x)$, cioè $\exists \delta_0 > 0$ ed è un'unica funzione $\varphi : (x_0 - \delta_0, x_0 + \delta_0) \to \mathbb{R}$, $\exists r_0 > 0$ t.c.

(D_1) $\mathsf{V} \cap B(p_0, r_0) = \{(x, \varphi(x)) : x \in (x_0 - \delta_0, x_0 + \delta_0)\}$ *e* $\varphi(x_0) = y_0$

(D_2) φ è derivabile e

$$\varphi'(x) = -\frac{\frac{\partial g}{\partial x}(x, \varphi(x))}{\frac{\partial g}{\partial y}(x, \varphi(x))}$$

$\forall x \in (x_0 - \delta_0, x_0 + \delta_0)$

***Dim.* 14 (TML, 1.9.5)** *Supponiamo per esempio che $\frac{\partial g}{\partial y}(p_0) \neq 0$.*
Possiamo applicare il teorema della funzione implicita 1.9.6: per D_1, possiamo definire $h(x) := f(x, \varphi(x))$ $x \in (x_0 - \delta_0, x_0 + \delta_0)$
Essendo $p_0 \in \mathsf{V}$ un punto di minimo (da ipotesi) di f su $\mathsf{V} \Rightarrow (1) x_0$ è un punto di minimo di h si $(x_0 - \delta_0, x_0 + \delta_0)$.
D'altra parte, per RDC, $h \in C^1\left((x_0 - \delta_0, x_0 + \delta_0)\right)$.
Per il teorema di Fermat, per funzioni di 1 variabile,

$$0 = h'(x_0) =_{(RDC)} \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, \varphi(x_0)) + \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, \varphi(x_0)) \cdot \varphi'(x_0) =$$

$$=_{(D_2)} \frac{\partial f}{\partial x}(p_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(p_0) \cdot \left(-\frac{\frac{\partial g}{\partial x}(x, \varphi(x))}{\frac{\partial g}{\partial y}(x, \varphi(x))} \right) \iff$$

$$\iff det \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x}(p_0) & \frac{\partial f}{\partial y}(p_0) \\ \\ \frac{\partial g}{\partial x}(p_0) & \frac{\partial g}{\partial y}(p_0) \end{bmatrix} = 0 \iff \exists \lambda_0 \in R \text{ t.c. } \nabla f(p_0) = -\lambda_0 \nabla g(p_0)$$

Caso $n = 3$

Il teorema dei moltiplicatori di Lagrange su può estendere a funzioni di $n = 3$ variabili

Teorema 1.9.7 (TML con $n = 3$) *Sia $f \in C^1(\mathbb{R}^3)$ e $\mathsf{V} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : g(x, y, z) = 0\}$ dove $g \in C^1(\mathbb{R}^3)$. Supponiamo che:*

(i) $\exists \min_{\mathsf{V}} f = f(p_0)$ *(o* $\exists \max_{\mathsf{V}} f = f(p_0)$*) con* $p_0 = (x_0, y_0, z_0) \in \mathsf{V}$

(ii) $\exists \nabla g(p_0) \neq (0, 0, 0)$

Allora

$$\exists \lambda_0 \in \mathbb{R} \text{ t.c. } \begin{cases} g(p_0) = 0 \\ \\ \nabla f(p_0) + \lambda_0 \nabla g(p_0) = (0, 0, 0) \end{cases} \quad (*)$$

Osservazione 1.9.8 *Il vincolo V in questo caso è una superficie di $\mathbb{R}^3$*

Esempio 15 *Trovare* $max_{\partial A} f$, $f(x,y,z) = x + y - z$ *e* $\partial A = \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z^2 = 1\}$ ***Soluzione:***
Applichiamo il metodo dei moltiplicatori di Lagrange per funzioni di $n = 3$ *variabili*

$$L(x,y,z,\lambda) = f(x,y,z) + \lambda g(x,y,z) = x + y - z + \lambda(x^2 + y^2 + z^2 - 1)$$

se $(x,y,z,\lambda) \in \mathbb{R}^4$, *in quanto* $\partial A = \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 : g(x,y,z) = 0\}$

$$\begin{cases} \frac{\partial L}{\partial x} = 1 + 2x\lambda & = & 0 \\ \\ \frac{\partial L}{\partial x} = 1 + 2y\lambda & = & 0 \\ \\ \frac{\partial L}{\partial z} = 1 + 2z\lambda & = & 0 \\ \\ \frac{\partial L}{\partial \lambda} = x^2 + y^2 + z^2 - 1 & = & 0 \end{cases} \iff (x,y,z,\lambda) = \left(\pm\frac{1}{\sqrt{3}}, \pm\frac{1}{\sqrt{3}}, \mp\frac{1}{\sqrt{3}}, \pm\frac{\sqrt{3}}{2} \right)$$

$$\Rightarrow max_{\partial A} f = max \left\{ f\left(\pm\frac{1}{\sqrt{3}}, \pm\frac{1}{\sqrt{3}}, \mp\frac{1}{\sqrt{3}} \right) \right\} = \sqrt{3} \text{ } e$$

$$min_{\partial A} f = min \left\{ f\left(\pm\frac{1}{\sqrt{3}}, \pm\frac{1}{\sqrt{3}}, \mp\frac{1}{\sqrt{3}} \right) \right\} = -\sqrt{3}$$

Chapter 2

Esercitazioni

2.1 Lezione 1 - 09/03/2022

Esercizio 2.1.1 *Determinare e disegnare nel piano xy il dominio delle seguenti funzioni, $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, dove A: dominio che dobbiamo determinare.*

$$f(x,y) = \log(4(x^2+y^2)-1)$$

Soluzione:

$$4(x^2+y^2)-1>0 \iff x^2+y^2>\frac{1}{4}$$

Studiamo quindi: $x^2+y^2=\frac{1}{4}$ *la circonferenza di centro* $c=(0,0)$ *e raggio* $r=\frac{1}{2}$,

$$A = \{(x,y)\in\mathbb{R}^2 \mid x^2+y^2>\frac{1}{4}\} = \mathbb{R}^2 \setminus \overline{B((0,0),\frac{1}{2})}$$

dove:

- $\overline{B((0,0),\frac{1}{2})} = \{(x,y)\in\mathbb{R}^2 \mid \sqrt{x^2+y^2}\leq\frac{1}{2}\}$
- $B((0,0),\frac{1}{2}) = \{(x,y)\in\mathbb{R}^2 \mid \sqrt{x^2+y^2}<\frac{1}{2}\}$

Insiemi aperti e chiusi
$A=\{(x,y)\in\mathbb{R}^2 \mid xy\geq 0\}$, *A è chiuso* $\iff$ A^c *è aperto.*
Definiamo $\bar{A}=A$, $xy\geq 0 \iff \begin{cases} x\geq 0 \\ y\geq 0\end{cases} \vee \begin{cases} x\leq 0 \\ y\leq 0\end{cases}$ *Disegnando gli assi:*
$A^c=\mathbb{R}^2\setminus A$ *è aperto. Fisso ora* $(x_0,y_0)\in A^c$, $r=d(\partial A,(x_0,y_0))=\min|x_0|,|y_0|$.
La palla $B((x_0,y_0),\frac{r}{2})\subset A^c \Rightarrow A^c$ *è aperto* $\Rightarrow$ *A è chiuso.*

Esercizio 2.1.2 $f(x,y)=\sqrt{y^2-x^4}$, $y^2\geq x^4$.

$$A=\{(x,y)\in\mathbb{R}^2 \mid y^2\geq x^4\}$$

Proviamo a scrivere $y^2 - x^4$ *come*

$$y^2 - x^4 = (y - x^2)(y + x^2) \geq 0$$

Due casi:

- $y \geq x^2$
- $y \geq -x^2$

(Dal grafico otteniamo)

$A = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid y \geq x^2 \vee y \leq -x^2\} = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid y \geq x^2\} \cup \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid y \leq -x^2\}$

Esercizio 2.1.3 *Disegnare l'insieme di livello delle seguenti funzioni*

$$C_t = \{(x, y \in \mathbb{R}^2 \mid f(x,y) = t)\}$$

con $t \in \mathbb{R}$.
$f(x,y) = x^2y$, *fissiamo* $t \in \mathbb{R}$, $t = x^2y$

1. $t = 0$, $x^2y = 0 \Rightarrow y = 0 \vee x = 0$
2. $t > 0$, $t = x^2y \iff y = \frac{t}{x^2}$
   - $t = 1$, $y = \frac{1}{x^2}$
   - $t = 2$, $y = \frac{2}{x^2}$
3. $t < 0$, $t = x^2y \iff y = \frac{t}{x^2}$
   - $t = -1$, $y = -\frac{1}{x^2}$
   - $t = -2$, $y = -\frac{2}{x^2}$

Esercizio 2.1.4 $f(x,y) = ye^{-x}$, $t \in \mathbb{R}$, $t = ye^{-x} \iff e^x t = y$

- $t = 0 \Rightarrow y = 0$
- $t = 1 \Rightarrow y = e^{-x}$
- $t = 2 \Rightarrow y = 2e^{-x}$
- $t = -1 \Rightarrow y = -e^{-x}$
- $t = -2 \Rightarrow y = -2e^{-x}$

Esercizio 2.1.5

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{x - y}{\sqrt[3]{x} - \sqrt[3]{y}} = ?$$

eleviamo x *e* y *al numeratore per* $\frac{3}{3}$, *otteniamo:*

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{(\sqrt[3]{x})^3 - (\sqrt[3]{y})^3}{\sqrt[3]{x} - \sqrt[3]{y}}$$

Ricordiamo ora la differenza tra cubi $A^3 - B^3 = (A-B)(A^2 + AB + B^2)$, otteniamo:

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{(\sqrt[3]{x} - \sqrt[3]{y})\left((\sqrt[3]{x})^2 + \sqrt[3]{x}\sqrt[3]{y} + (\sqrt[3]{y})^2\right)}{\sqrt[3]{x} - \sqrt[3]{y}} =$$

$$= \lim_{(x,y\to(0,0))} (\sqrt[3]{x})^2 + \sqrt[3]{x}\sqrt[3]{y} + (\sqrt[3]{y})^2 = 0$$

Esercizio 2.1.6

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{x^2 y}{x^4 + y^2} =?$$

$\lim_{(x,y)\to(x_0,y_0)} f(x,y) = l \iff$ *per ogni restrizione a un sottoinsieme B,* $\lim_{(x,y)\to(x_0,y_0)} f|_B(x,y) = l$

- $B = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = mx\}$, $\lim \frac{x^2 y}{x^4+y^2}|_B = \lim \frac{x^2 mx}{x^4+m^2x^2} =$

$$= \frac{x^3 m}{x^2(x^2+m^2)} = x\left(\frac{m}{x^2+m^2}\right) = \lim_{x\to 0} x\left(\frac{m}{x^2+m^2}\right) = 0$$

- $B = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = mx^2\}$, $\lim \frac{x^2 y}{x^4+y^2}|_B =$

$$\lim_{x\to 0} \frac{mx^4}{x^4 + m^2x^4} = \lim_{x\to 0} \frac{m}{1+m^2}$$

  Proviamo due valori di m:

  - $m = 1$, $\frac{1}{2}$
  - $m = 2$, $\frac{2}{5}$

  Ho trovato due restrizioni $\{y = x^2\}$ e $\{y = 2x^2\}$ dove il limite assume due valori distinti. Allora per l'unicità del limite, il limite non esiste.

Esercizio 2.1.7

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{x^2 y}{x^2 + y^2}$$

Coordinate polari
$\rho = \sqrt{x^2+y^2}$, $\vartheta = arctan\left(\frac{y}{x}\right)$

- $x = \rho\cos\vartheta$
- $y = \rho\sin\vartheta$

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{x^2 y}{x^2+y^2} = \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{\rho^2\cos^2\vartheta \cdot \rho\sin\vartheta}{\rho^2\cos^2\vartheta + \rho^2\sin^2\vartheta} =$$

$$= \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{\rho^3\cos^2\vartheta \cdot \sin\vartheta}{\rho^2\left(\cos^2\vartheta + \sin^2\vartheta\right)}$$

Sappiamo che $\cos^2\vartheta + \sin^2\vartheta = 1$, *quindi il limite rimane:*

$$\lim \rho \cos^2\vartheta \cdot \sin\vartheta$$

$$0 \leq |\rho \cos^2\vartheta \cdot \sin\vartheta| < \rho$$

Da cui se $(x, y) \to (0, 0)$ *allora anche* $\rho \to 0$ *e siccome* $\begin{cases} \cos^2\vartheta < 1 \\ \sin\vartheta < 1 \end{cases}$, *grazie al* ***teorema del confronto*** *il limite vale 0.*

Esercizio 2.1.8 *Dire quali insiemi sono aperti/chiusi e quali limitati, inoltre determinare la frontiera.*

$$H = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid (xy)(y-1) \geq 0\}$$

- $x \geq 0$
- $y \geq 0$
- $y - 1 \geq 0$, $y \geq 1$

Frontiera: $\partial H = \{y = 1\} \cup \{x = 0\} \cup \{y = 0\}$

2.2 Esercitazione 2 - 23/03/2022

Esercizio 2.2.1 *(a)*

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{(e^{xy^2}-1)\log(1+x^2+y^2)}{(x^2+y^2)\sin(xy)}$$

Ricordiamo che:

- $\frac{\log(1+t)}{t} \xrightarrow[t\to 0]{} 1$
- $\frac{e^t-1}{t} \xrightarrow[t\to 0]{} 1$
- $\frac{\sin(t)}{t} \xrightarrow[t\to 0]{} 1$

Grazie a ciò il nostro limite diventa:

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{e^{xy^2}-1}{xy^2} \cdot \frac{\log(1+x^2+y^2)}{x^2+y^2} \cdot \frac{xy}{\sin(xy)} \cdot y$$

(i) Definiamo $t = x^2+y^2 \to 0$ *per* $(x,y)\to(0,0)$,

$$\frac{\log(1+x^2+y^2)}{x^2+y^2} = \frac{\log(1+t)}{t} \xrightarrow[t\to 0]{} 1$$

(ii) Definiamo $t = xy \to 0$ *per* $(x,y)\to(0,0)$,

$$\frac{xy}{\sin(xy)} = \frac{t}{\sin(t)} \xrightarrow[t\to 0]{} 1$$

(iii) Definiamo $t = xy^2 \to 0$ *per* $(x,y)\to(0,0)$,

$$\frac{e^{xy^2}-1}{xy^2} = \frac{e^t-1}{t} \xrightarrow[t\to 0]{} 1$$

$$= 1 \cdot \lim_{(x,y)\to(0,0)} y = 0$$

(c)

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{1-\cos(xy)}{\log(1+x^2+y^2)}$$

Ricordiamo che:

$$\lim_{t\to 0} \frac{1-\cos(t)}{t^2} = \frac{1}{2}$$

Allora il limite diventa:

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{1-\cos(xy)}{(xy)^2} \cdot \frac{x^2+y^2}{\log(1+x^2+y^2)} \cdot \frac{(xy)^2}{x^2+y^2}$$

(i) $t = xy \to 0$ *per* $(x,y) \to (0,0)$

$$\frac{1-\cos(xy)}{(xy)^2} = \frac{1-\cos(t)}{t^2} \xrightarrow[t\to 0]{} \frac{1}{2}$$

(ii) Per (i) dell'esercizio (a) si ha:

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{\log(1+x^2+y^2)}{x^2+y^2} = 1$$

$$= 1 \cdot \frac{1}{2} \cdot \lim_{(x,y)\to(0,0)} =?$$

Passiamo alle coordinate polari: $\begin{cases} x = \rho\cos\vartheta \\ y = \rho\sin\vartheta \end{cases}$

$$0 \leq \frac{x^2 \cdot y^2}{x^2+y^2} = \frac{\rho^4 \cdot \cos^2\vartheta \cdot \sin^2\vartheta}{\rho^2\left(\cos^2\vartheta + \sin^2\vartheta\right)} \leq \rho^2$$

Per $\rho \to 0$ *tutto* $0 \to 0$ *e* $\rho^2 \to 0$, *quindi anche il limite tende a zero per il teorema del confronto.*
Consideriamo il caso in cui $x = 0$ *o* $y = 0$

- *Vediamo* $x = 0$,

$$\lim_{y\to 0} \frac{1-\cos(0)}{log(1+y^2)} = \left[\frac{0}{0}\right]_{F.IND.} = \lim_{y\to 0} 1-\cos(0) \cdot \frac{y^2}{\log(1+y^2)} \cdot \frac{1}{y^2} = 0$$

- *Vediamo* $y = 0$,

$$\lim_{x\to 0} \frac{1-\cos(0)}{log(1+x^2)} = \left[\frac{0}{0}\right]_{F.IND.} = \lim_{y\to 0} 1-\cos(0) \cdot \frac{x^2}{\log(1+x^2)} \cdot \frac{1}{x^2} = 0$$

(e)

$$\lim_{(x,y,z)\to(0,0,1)} \frac{xy(z-1)}{x^2+y^2+(z-1)^2}$$

- ***Primo metodo***

$$\begin{cases} x = \rho\cos\vartheta \\ y = \rho\sin\vartheta \\ t = z-1 \xrightarrow[z\to 1]{} t \to 0 \end{cases}$$

$$0 \leq \left| \frac{\rho\cos\vartheta \cdot \rho\sin\vartheta \cdot t}{\rho^2\left(\cos^2\vartheta + \sin^2\vartheta\right) + t^2} \right| \leq \left| \frac{\rho^2 \cdot t}{\rho^2+t^2} \right| \leq 1 \cdot t$$

$$\left(\frac{\rho^2}{\rho^2+t^2} \leq 1 \iff \rho^2 \leq \rho^2 + t^2 \iff t^2 \geq 0 \Rightarrow \ \textit{sempre} \right)$$

Quindi per $t \to 0$, $0 \to 0$ *e* $t \to 0$, *quindi per il teorema del confronto il limite*

$$\lim_{(x,y,z)\to(0,0,1)} \frac{xy(z-1)}{x^2+y^2+(z-1)^2} = 0$$

- ***Secondo metodo:*** $t = z-1 \xrightarrow{z\to 1} 0$
$\lim_{(x,y,t)\to(0,0,0)} \frac{xyt}{x^2+y^2+t^2}$

$$0 \le \left|\frac{xyt}{x^2+y^2+t^2}\right| \le^{?} \frac{\left(\sqrt{x^2+y^2+t^2}\right)^3}{x^2+y^2+t^2} = \sqrt{x^2+y^2+t^2}$$

In particolare si ha $|x| \le \sqrt{x^2+y^2+t^2} \Rightarrow x^2 \le x^2+y^2+t^2 \iff y^2+t^2 \ge 0$*, lo stesso vale per* $|y| \le \sqrt{x^2+y^2+t^2}$ *e* $|t| \le \sqrt{x^2+y^2+t^2}$*, quindi otteniamo:*

$$0 \le \left|\frac{xyt}{x^2+y^2+t^2}\right| \le \sqrt{x^2+y^2+t^2}$$

Che tende a 0 per $(x,y,t) \to (0,0,0)$*, quindi grazie al teorema del confronto il limite vale 0*

Esercizio 2.2.2 *Data* $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ *definita da*

$$f(x,y) = \begin{cases} g(x,y) & (x,y) \neq (0,0) \\ 0 & (x,y) = (0,0) \end{cases}$$

a)

$$g(x,y) = \frac{x\sin(x^2y)}{x^2+y^2}\ \forall (x,y) \neq (0,0)$$

La funzione f, che coincide con g $\forall (x,y) \neq (0,0)$*, è* ***continua*** $\forall (x,y) \neq (0,0)$ *perchè è* ***composizione*** *e* ***prodotto*** *di funzioni continue (Teorema). Dobbiamo quindi vedere il comportamento della funzione in* $(0,0)$*,*

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} f(x,y) = f(0,0) = 0$$

cioè

$$= \lim_{(x,y)\to(0,0)} g(x,y) = \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{x\sin(x^2y)}{x^2+y^2} \cdot \frac{x^2y}{x^2y}$$

per $x \neq 0$ *e* $y \neq 0$.

(i) $t = x^2y \to 0$ *per* $(x,y) \to (0,0)$, $\frac{\sin(t)}{t} \to 1$

$$= 1 \cdot \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{x^3y}{x^2+y^2} = 1 \cdot 0 = 0$$

Verifichiamolo tramite le coordinate polari.
$x = \rho\cos\vartheta$
$y = \rho\sin\vartheta$

$$0 \le \left|\frac{x^3y}{x^2+y^2}\right| = \left|\frac{\rho^4 \cdot \cos^3\vartheta\sin\vartheta}{\rho^2\left(\cos^2\vartheta + \sin^2\vartheta\right)}\right| \le \rho^2$$

Quindi per $\rho \to 0$ anche il limite vale 0 grazie al teorema del confronto. Abbiamo verificato che il limite $\lim_{(x,y)\to(0,0)} f(x,y) = 0 = f(0,0)$, quindi la funzione f è continua.
Controlliamo ora:

- $y = 0$ *e* $x \neq 0$, $\lim_{x\to 0} \frac{x\cdot 0}{x^2} = 0$
- $y \neq 0$ *e* $x = 0$, $\lim_{y\to 0} \frac{0}{y^2} = 0$

b)

$$g(x,y) = \frac{\sin(2xy)}{e^{x^2+y^2}-1}$$

Dobbiamo studiarne il comportamento in $(0,0)$

$$= \lim_{(x,y)\to(0,0)} 2 \cdot \frac{\sin(2xy)}{2xy} \cdot \frac{xy}{x^2+y^2} \cdot \frac{x^2+y^2}{e^{x^2+^2}}$$

(i) $t = 2xy$, $\frac{\sin(t)}{t} \xrightarrow[t\to 0]{} 1$ *per* $(x,y) \to (0,0)$

(ii) $t = x^2+y^2 \to 0$ *per* $(x,y) \to (0,0)$, $\frac{t}{e^t-1} \xrightarrow[t\to 0]{} 1$

- *Proviamo con le coordinate polari:* $\begin{cases} x = \rho\cos\vartheta \\ y = \rho\sin\vartheta \end{cases}$

$$\Rightarrow \frac{\rho^2 \sin\vartheta\cos\vartheta}{\rho^2} \Rightarrow \sin\vartheta\cos\vartheta$$

  Quindi non va bene, allora proviamo a prendere una restrizione del dominio.

- $y = mx$,

$$\lim_{x\to 0} \frac{x^3 m}{x^2(m^2+1)} \to \frac{m}{m^2+1}$$

  Ottenimao due rislutati diversi, $\big((m=1, \lim = \frac{1}{2}), (m=2, \lim = \frac{2}{5})\big)$, *quindi ho trovare due restrizioni dove il limite è diverso, perciò* $\nexists \lim$.

Esercizio 2.2.3 *Calcolare il gradiente delle seguenti funzioni:*

1. $f(x,y) = \sin(x,y)$, $\nabla f(x,y) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(p_0), \frac{\partial f}{\partial y}(p_0)\right)$

   - $\frac{\partial f}{\partial x}(x,y) = \cos(xy) \cdot \frac{\partial(xy)}{\partial x} = \cos(xy) \cdot y$
   - $\frac{\partial f}{\partial y}(x,y) = \cos(xy) \cdot \frac{\partial(xy)}{\partial y} = \cos(xy) \cdot x$

   $\nabla f(x,y) = (y\cos(xy), x\cos(xy)) = \cos(xy) \cdot (y,x)$.
   Calcolare la <u>*derivata direzionale*</u> *rispetto al vettore* $v = \frac{1}{\sqrt{3}}\left(-\frac{1}{2}, \frac{3}{2}\right)$

$$\frac{\partial f}{\partial v}(x,y) = \langle \nabla f(x,y), v\rangle = \frac{\cos(xy)}{\sqrt{3}} \left\langle (y,x), (-\frac{1}{2}, \frac{3}{2}) \right\rangle =$$

$$= \frac{\cos(xy)}{\sqrt{3}} \cdot \left(-\frac{y}{2} + \frac{3x}{2}\right) = \frac{\cos(xy)}{2\sqrt{3}}(3x - y)$$

Calcoliamo il piano tangente nei punti $(0, 0, f(0, 0))$ *e* $(1, 2, f(1, 2))$*, ricrodiamo la formula del piano:*

$$z = f(x_0, y_0) + \langle \nabla f(x_0, y_0), (x, y) - (x_0, y_0) \rangle$$

Cerchiamo ora i valori:

- $f(x, y) = \sin(xy),\ f(0, 0) = 0$
- $\nabla f(x, y) = \cos(xy)(y, x),\ \nabla f(0, 0) = 1 \cdot (0, 0) = 0$

Quindi $z = 0 + 0 \Rightarrow$ *il piano tangente è* $z = 0$.
Chi è il normale?
$n = (0, 0, 1),\ (x_0, y_0) = (1, 2)$

- $f(x, y) = \sin(xy),\ f(1, 2) = \sin(2)$
- $\nabla f(x, y) = \cos(xy)(y, x),\ \nabla f(1, 2) = \cos(2) \cdot (2, 1)$

$z = \sin(2) + \langle \cos(2) \cdot (2, 1), (x - 1, y - 2) \rangle = \sin(2) + \cos(2) \cdot (2x + y - 4)$

2.3 Lezione 3 - 06/04/2022

Esercizio 2.3.1 (Es 2, Provetta) *Siano* $f : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^2, g : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$,

- $f(t,u,v) = \big(k(t+v), u^2+v\big)$

  $f_1 = k(t+v)$

  $f_2 = u^2+v$

- $g(x,y) = \big(\log(1+x^2+y^2), \sin(x-y), x-y\big)$

  $g_1 = \log(1+x^2+y^2)$

  $g_2 = \sin(x-y)$

  $g_3 = x-y$

(1) Calcolare $Df(t,u,v)\ \forall (t,u,v) \in \mathbb{R}^3$ *e* $Dg(x,y) \forall (x,y) \in \mathbb{R}^2$

(2) Calcolare la matricve Jacobiana di h in (0,0), $Dh(0,0)$*, dove* $h = f \circ g$

(1) Iniziamo osservando che l funzioni $f_i : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$ *(i = 1,2) sono* C^∞ *perchè sono polinomi e* $g_i : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ *(i = 1,2,3) sono* C^∞ *perchè composizione di funzioni* C^∞, $\Rightarrow$ *f e g sono differenziabili, per definizione di jacobiana si ha*

$$Df(t,u,v) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial t}(t,u,v) & \frac{\partial f_1}{\partial u}(t,u,v) & \frac{\partial f_1}{\partial v}(t,u,v) \\ \\ \frac{\partial f_2}{\partial t}(t,u,v) & \frac{\partial f_2}{\partial u}(t,u,v) & \frac{\partial f_2}{\partial v}(t,u,v) \\ \\ \frac{\partial f_3}{\partial t}(t,u,v) & \frac{\partial f_3}{\partial u}(t,u,v) & \frac{\partial f_3}{\partial v}(t,u,v) \end{bmatrix} =$$

$$= \begin{bmatrix} \nabla f_1 \\ \nabla f_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k & 0 & k \\ 0 & 2u & 1 \end{bmatrix}$$

$$Dg(x,y) = \begin{bmatrix} \frac{\partial g_1}{\partial x}(x,y) & \frac{\partial g_1}{\partial y}(x,y) \\ \\ \frac{\partial g_2}{\partial x}(x,y) & \frac{\partial g_2}{\partial y}(x,y) \\ \\ \frac{\partial g_3}{\partial x}(x,y) & \frac{\partial g_3}{\partial y}(x,y) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{2x}{1+x^2+y^2} & \frac{2y}{1+x^2+y^2} \\ \\ \cos(x-y) & -\cos(x-y) \\ \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

(2) $h = f \circ g = f(g(x,y)) = h(x,y)$, $h : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2 \Rightarrow Dh$ *è* 2×2*, Essendo f e g differenziabili, segue che la funzione composta* $h = f \circ g$ *è differenziabile e vale RDC, cioè* $Dh(0,0) = Df(g(0,0)) \cdot Dg(0,0)$*, poichè* $g(0,0) = (0,0,0)$ *e*

$$Dg(0,0) = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

$$Df(0,0,0) = \begin{bmatrix} k & 0 & k \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow det \begin{bmatrix} k & k \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = k \neq 0,\ se\ k \neq 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow Dh(0,0) = \begin{bmatrix} k & 0 & k \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k & -k \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

Esercizio 2.3.2 (Es. 3, Provetta) *Consideriamo la funzione $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$,*

$$f(x,y) = \arctan(1 + x^3 + \sqrt{(2)}kxy + y^2 - x^2)\,\forall (x,y) \in \mathbb{R}^2$$

Determinare se esistono punti di massimo e/o minimo relativo o di sella.

$arctan(t) \Rightarrow (arctan(t))' = \frac{1}{1+t^2} > 0 \Rightarrow$ arctan strettamente crescente Siccome arctan è strettamente crescente i punti di min e max rel. e sella coincidono con i punti di max/min/sella della funzione:

$$g(x,y) = 1 + x^3 + \sqrt{(2)}kxy + y^2 - x^2$$

I punti critici di g sono quelli dove si annulla il gradiente $\nabla g(x,y) = (0,0) \Rightarrow$

$$\begin{cases} \frac{\partial g}{\partial x}(x,y) = 0 \\ \\ \frac{\partial g}{\partial y}(x,y) = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} 3x^2 + \sqrt{(2)}ky - 2x = 0 \\ \\ \sqrt{(2)}kx + 2y = 0 \end{cases} \iff$$

$$\iff \begin{cases} 3x^2 + \sqrt{(2)}k\left(\frac{-kx}{\sqrt{(2)}}\right) - 2x = 0 \\ \\ y = -\frac{kx}{\sqrt{(2)}} \end{cases} \iff \begin{cases} 3x^2 - k^2x - 2x = 0 \\ \\ y = -\frac{kx}{\sqrt{(2)}} \end{cases} \iff$$

$$\iff \begin{cases} x(3x - (k^2+2)) = 0 \\ \\ y = -\frac{kx}{\sqrt{(2)}} \end{cases} \iff$$

$$\iff \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \end{cases} \vee \begin{cases} x = \frac{2+k^2}{3} \\ \\ y = \frac{-k(2+k^2)}{3\sqrt{(2)}} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{matrix} p_1 = (0,0) \\ p_2 = \left(\frac{2+k^2}{3}, \frac{-k(2+k^2)}{3\sqrt{(2)}}\right) \end{matrix} \quad \textit{sono punti stazionari}$$

- $\frac{\partial g}{\partial x}(x,y) = 3x^2 + \sqrt{(2)}ky - 2x$

  $h_{11} = \frac{\partial^2 g}{\partial x^2}(x,y) = 6x - 2$

- $\frac{\partial g}{\partial y}(x,y) = \sqrt{(2)}kx + 2y$

  $h_{22} = \frac{\partial^2 g}{\partial y^2}(x,y) = 2$

- $h_{12} = h_{21} = \frac{\partial^2 g}{\partial x \partial y}(x,y) = \sqrt(2)k = \frac{\partial^2 g}{\partial y \partial x}$ *dal teorema di Schwartz*

$$Hg(x,y) = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 g}{\partial x^2}(x,y) & \frac{\partial^2 g}{\partial x \partial y}(x,y) \\ \\ \frac{\partial^2 g}{\partial y \partial x}(x,y) & \frac{\partial^2 g}{\partial y^2}(x,y) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} h_{11} & h_{21} \\ \\ h_{12} & h_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6x-2 & \sqrt(2)k \\ \\ \sqrt(2)k & 2 \end{bmatrix}$$

- *Calcoliamo* $Hg(p_1)$

$$Hg(p_1) = Hg(0,0) = \begin{bmatrix} -2 & \sqrt(2)k \\ \sqrt(2)k & 2 \end{bmatrix}$$

Autovalori di $Hg(p_1)$, *det* $\begin{bmatrix} -2-\lambda & \sqrt(2)k \\ \sqrt(2)k & 2-\lambda \end{bmatrix} = -4 + \lambda^2 - 2k^2 = 0 \Rightarrow$
$\Rightarrow \lambda^2 = 2k^2 + 4 \iff \lambda \pm \sqrt{4+2k^2}$

  - $\lambda_1 = \sqrt{4+2k^2} > 0$
  - $\lambda_2 = -\sqrt{4+2k^2} < 0$

$\Rightarrow$ *la matrice* $Hg(0,0)$ *non è definita dal colorralio viso a lezione,*
$detH = -4 - 2k^2 < 0 \Leftarrow detH < 0 \Rightarrow$ *non definita*
$\Rightarrow$ *per i teremi visti a lezione* $(0,0)$ *è un punto di sella.*

- *Calcoliamo* $Hg(p_2)$

$$Hg(p_2) = Hg\left(\frac{2+k^2}{3}, \frac{-k(2+k^2)}{3\sqrt(2)}\right) = \begin{bmatrix} 2+2k^2 & \sqrt(2)k \\ \sqrt(2)k & 2 \end{bmatrix}$$

$$det \begin{bmatrix} 2+2k^2 & \sqrt(2)k \\ \sqrt(2)k & 2 \end{bmatrix} = 4 + 4k^2 - 2k^2 = 4 + 2k^2 > 0$$

Siccome $h_{11} > 0$ *e* $detHg(p_2) > 0$ *si ha dal corollario visto a lezione che* $Hg(p_2)$ *è definita positiva.*
Quindi per il teorema visto a lezione p_2 *è un punto di minimo relativo.*

Esercizio 2.3.3 (Es 1, Provetta) *Data* $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$,

$$f(x,y) = \begin{cases} \frac{(1-\cos x)(\sin(ky))}{kx^2+y^4} & (x,y) \neq (0,0) \\ \\ 0 & (x,y) = (0,0) \end{cases}$$

1. *Dire se è continua in (0,0) Per definizione di continuità , f è continua in (0,0)*
$\iff \exists \lim_{(x,y)\to(0,0)} f(x,y) = f(0,0) = 0.$
Ricordiamo i limiti notevoli:
   - $\lim_{t\to 0} \frac{1-\cos(t)}{t^2} = \frac{1}{2}$
   - $\lim_{t\to 0} \frac{\sin t}{t} = 1$

Osserviamo che $f(x,0) = 0\,\forall x \neq 0$ *e* $f(0,y) = 0\,\forall y \neq 0$ *e*

$$(*) f(x,y) = \frac{1 - cos(x)}{x^2} \cdot x^2 \cdot \frac{\sin(ky)}{ky} \cdot \frac{ky}{kx^2 + y^4} = \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot \frac{ky}{kx^2 + y^4}$$

Notiamo che:

$$0 \leq \left|\frac{ky}{kx^2 + y^4}\right| \leq \left|\frac{ky}{kx^2}\right| \leq |y|$$

Quindi per $y \to 0$ *e grazie al TDC* $\frac{ky}{kx^2+y^4} \to 0$, *siccome tutti e tre i limiti in* $(*)$ *esistono e sono finiti si ha:*

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 0 = 0 \Rightarrow \text{ } f \text{ \textit{è continua in (0,0)}}$$

2. *Dire se* $\exists \nabla f(0,0)$
   $\nabla f(0,0) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(0,0), \frac{\partial f}{\partial y}(0,0)\right)$

   - $\frac{\partial f}{\partial x}(0,0) = \lim_{t\to 0} \frac{f(t,0)-f(0,0)}{t} = \lim_{t\to 0} \frac{0-0}{t} = 0$
   - $\frac{\partial f}{\partial y}(0,0) = \lim_{t\to 0} \frac{f(0,t)-f(0,0)}{t} = \lim_{t\to 0} \frac{0-0}{t} = 0$

   Quindi $\exists \nabla f(0,0) = (0,0)$

3. *Dire se f è differenziabile in (0,0)*

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{f(x,y) - \langle \nabla f(0,0), (x,y)\rangle}{\sqrt{x^2 + y^2}} ? = 0$$

$\langle \nabla f(0,0), (x,y)\rangle = \langle (0,0), (x,y)\rangle = (0,0),$

$$\Rightarrow \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{f(x,y) - (0,0)}{\sqrt{(x^2 + y^2)}} ? = 0$$

$\lim_{(x,y)\to(0,0)} f(x,y) = 0$ *da svolgimento del primo punto (1)*

$$\Rightarrow \lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{0 - (0,0)}{\sqrt{x^2 + y^2}} = 0$$