

**Definicja 1. Norma**

Niech  $X$  - przestrzeń wektorowa.

Odwzorowanie  $\|\cdot\| : X \rightarrow \mathbb{R}$  nazywamy normą, jeżeli:

$$\forall_{x \in X} \quad \|x\| \geq 0 \quad (1)$$

$$\forall_{\alpha \in \mathbb{R}}, \forall_{x \in X} \quad \|\alpha x\| = |\alpha| \|x\| \quad (2)$$

$$\forall_{x, y \in X} \quad \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\| \quad (3)$$

$$\forall_{x \in X} \quad \|x\| = 0 \iff x = 0 \quad (4)$$

Przestrzeń  $X$  wraz z normą  $\|\cdot\|$  nazywamy przestrzenią unormowaną (spoiler: przestrzenią Banacha).

**Przykład 1. Przykładowa norma:**

$$\|v\| = \sqrt{(x)^2 + (y)^2}, X = \mathbb{R}^n.$$

$$X \ni v \implies \|v\| = \sup(|x^1|, \dots).$$

Jeżeli  $f \in C([a, b])$ , to norma wygląda tak:

$$\|f\| = \sup_{x \in [a, b]} (f(x)).$$

**Przykład 2.**

$$\mathbb{R}_2^2 \ni \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = v$$

$$\|v\| = \max \{|a|, |b|, |c|, |d|\}.$$

**Uwaga:** mając normę możemy zdefiniować metrykę  $\forall_{x, y \in X} d(x, y) = \|x - y\|$ , natomiast nie każdą metrykę da się utworzyć przy pomocy normy.

**Przykład 3.** metryka zdefiniowana przy pomocy normy ma np. taką własność:

$$d(ax, ay) = \|ax - ay\| = |a| \|x - y\| = ad(x, y),$$

czyli taka metryka się skaluje natomiast funkcja

$$d(x, y) = \begin{cases} 1 & x \neq y \\ 0 & x = y \end{cases}$$

jest metryką, ale tej własności nie posiada.

**Definicja 2.** *Pochodna mocna (trzecie podejście)*

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h} = f'(x_0), \text{ dla } x \in V \subset \mathbb{R}^n.$$

- taka definicja jest niemożliwa (nie mamy dzielenia wektorów).

$$f(x+h) - f(x) = f'(x_0)h + r(x_0, h), \text{ gdzie } \frac{r(x_0, h)}{\|h\|} \rightarrow 0 \text{ przy } \|h\| \rightarrow 0$$

ale to może mieć już inną dziedzinę

**Definicja 3.** *Niech  $U \subset X, V \subset Y$*

*$U, V$  - otwarte,  $T : U \rightarrow V$*

*$x, h \in U$*

*Mówimy, że  $T$  - różniczkowalne w punkcie  $x_0$ , jeżeli prawdziwy jest wzór*

$$\forall_{h \in U} \quad T(x_0 + h) - T(x_0) = L_{x_0}(h) + r(x_0, h),$$

*gdzie  $\frac{r(x_0, h)}{\|h\|} \rightarrow 0$ , a  $L_{x_0}$  - liniowe :  $X \rightarrow Y$ .*

Odwzorowanie  $L_{x_0}(h)$  nazywamy pochodną  $T$  w punkcie  $x_0$ . Czasami  $L_{x_0}(h)$  możemy przedstawić w postaci  $L_{x_0}(h) = T'(x_0)h$ , to  $T'(x_0)$  nazywamy pochodną odwzorowania  $T$ .

**Uwaga:** Dlaczego  $L_{x_0}(h)$ , a nie  $T'(x_0)h$ ?

Dlatego, że czasami pochodna może wyglądać tak:

$$\int_0^1 h(x) \sin x dx,$$

a tego nie da się przedstawić jako

$$\left( \int_0^1 \sin x dx \right) h(x).$$

**Przykład 4.**  $T(x+h) - T(x) = T'(x_0)h + r(x_0, h)$

$$1. T : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3, \text{ czyli } x_0 \in \mathbb{R}, h \in \mathbb{R} \implies T(x) = \begin{bmatrix} - \\ - \\ - \end{bmatrix} T'(x) = \begin{bmatrix} - \\ - \\ - \end{bmatrix} \quad (5)$$

$$2. T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} \quad x_0 = \begin{bmatrix} - \\ - \\ - \end{bmatrix} h = \begin{bmatrix} - \\ - \\ - \end{bmatrix}, T'(x) = [-, -, -] \quad (6)$$

$$3. T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 \quad x_0 \begin{bmatrix} - \\ - \end{bmatrix} h = \begin{bmatrix} - \\ - \end{bmatrix}, T(x) = \begin{bmatrix} - \\ - \\ - \end{bmatrix}, T'(x) = \begin{bmatrix} - & - & - \\ - & - & - \end{bmatrix} \quad (7)$$

$$. \quad (8)$$

### Przykład 5.

$$f(x, y) = xy^2, h = \begin{pmatrix} h_x \\ h_y \end{pmatrix}.$$

$$\begin{aligned} f(x_0 + h_x, y_0 + h_y) - f(x_0, y_0) &= \\ &= (x_0 + h_x)(y_0 + h_y)^2 - x_0 y_0^2 = \\ &= x_0 y_0^2 + 2y_0 x_0 h_y + x_0 h_y^2 + h_y y_0^2 + h_x h_y 2y_0 + h_x h_y = \\ &= [y_0^2, 2x_0 \cdot x_0] \begin{bmatrix} h_x \\ h_y \end{bmatrix} + x_0 h_y^2 + h_x h_y^2 + 2y_0 h_x h_y. \end{aligned}$$

**Pytanie 1.** Czy  $\frac{r(x_0, h)}{\|h\|} \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0$ ?

Weźmy  $\left\| \begin{bmatrix} h_x \\ h_y \end{bmatrix} \right\| = \sup\{|h_x|, |h_y|\}$ , wówczas

$$x_0 h_y^2 + h_x h_y^2 + 2y_0 h_x h_y \leq x_0 \|h\|^2 + \|h\|^3 + 2y_0 \|h\|^2 = \|h\|^2 (x_0 + 2y_0 + \|h\|),$$

zatem

$$\frac{r(x_0, h)}{\|h\|} \leq \frac{\|h\|^2 (|x_0| + 2y_0 + \|h\|)}{\|h\|} \rightarrow 0.$$

$$f(x, y) = xy^2, T'(x) = [y^2, 2xy].$$

zauważmy, że

$$y^2 = \frac{\partial}{\partial x} f, 2xy = \frac{\partial}{\partial y} f.$$

**Uwaga:** skąd wiemy, że gdy  $h \rightarrow 0$ , to  $\|h\| \rightarrow 0$ ?

Czyli: czy norma jest odwzorowaniem ciągłym w  $h = 0$ ?

*odpowiedź za tydzień*

**Twierdzenie 1.** Jeżeli  $f$  - różniczkowalna w  $x_0 \in U$ , to dla dowolnego  $e \in U$ ,

$$\nabla_e f(x_0) = f'(x_0)e$$

*Dowód.* skoro  $f$  - różniczkowalna, to

$$\forall_{h \in U} f(x_0 + h) - f(x_0) = f'(x_0)h + r(x_0, h), \frac{r(x, h)}{\|h\|} \xrightarrow{\|h\| \rightarrow 0} 0 \quad (9)$$

$$\forall_{h_x, h_y} \frac{\sqrt{h_x \cdot h_y}}{\|h\|} \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0.$$

Niech  $\|h\| = \sup\{|h_x|, |h_y|\}$ ,  $|h_x| > |h_y| \implies \|h\| = |h_x|$

$$\frac{\sqrt{|h_x \cdot h_y|}}{\|h\|} = \frac{\sqrt{|h_x \cdot h_y|}}{h_x} \not\rightarrow 0.$$

□

**Pytanie 2.** Czy z faktu istnienia pochodnych cząstkowych wynika różniczkowalność funkcji?

**Przykład 6.**

$f(x, y) = \sqrt{|xy|}$ ,  $x_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ , dla  $f(x, y)$  policzyliśmy pochodne cząstkowe w  $x_0$   $\frac{\partial}{\partial x} f = 0$ ,  $\frac{\partial}{\partial y} f = 0$ .

$h = \begin{pmatrix} h_x \\ h_y \end{pmatrix}$ ,  $x_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $f(x_0 + h) - f(x_0) = \sqrt{h_x h_y} - \sqrt{0} = \sqrt{h_x h_y} = (0, 0) \begin{pmatrix} h_x \\ h_y \end{pmatrix} + \sqrt{h_x h_y}$ ,  
gdzie  $r(x_0, h) = \sqrt{h_x h_y}$ .

Czyli  $f$  - różniczkowalna, jeżeli  $\forall_{h_x, h_y} \frac{\sqrt{h_x h_y}}{||h||} \rightarrow 0$ .

Niech  $||h|| = \sup\{|h_x|, |h_y|\}$  i niech  $|h_x| > |h_y|$ .  $||h|| = |h_x|$ .

Dalej mamy:  $\frac{\sqrt{h_x h_y}}{|h_x|} \sqrt{\frac{h_y}{h_x}} \not\rightarrow 0$  przy  $h_x \rightarrow 0$ ,  $\sqrt{\frac{|h_y|}{|h_x|}} = \sqrt{\frac{1}{2}}$

**Czyli istnienie pochodnych cząstkowych nie oznacza różniczkowalności.**

**Twierdzenie 2.** Niech  $O \subset \mathbb{R}^n$ ,  $O$  - otwarty.  $f : O \rightarrow Y$ ,  $x_0 \in O$ .

Jeżeli istnieją pochodne cząstkowe  $\frac{\partial}{\partial x_i} f$ ,  $i = 1, \dots, n$  i są ciągłe w  $x_0$ , wtedy

$$\forall_{h \in \mathbb{R}^n} f(x_0 + h) - f(x_0) = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} h^i + r(x_0, h),$$

gdzie  $\frac{r(x_0, h)}{||h||} \rightarrow 0$

Dowód. (dla  $O = \mathbb{R}^3$ )

$$\text{Niech } x_0 = \begin{bmatrix} x_0^1 \\ x_0^2 \\ x_0^3 \end{bmatrix}, h = \begin{bmatrix} h^1 \\ h^2 \\ h^3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} & f(x_0^1 + h^1, x_0^2 + h^2, x_0^3 + h^3) - f(x_0^1, x_0^2, x_0^3) = \\ & = f(x_0^1 + h^1, x_0^2 + h^2, x_0^3 + h^3) - f(x_0^1 + h^1, x_0^2 + h^2, x_0^3) + \\ & + f(x_0^1 + h^1, x_0^2 + h^2, x_0^3) - f(x_0^1 + h^1, x_0^2, x_0^3) + \\ & + f(x_0^1 + h^1, x_0^2, x_0^3) - f(x_0^1, x_0^2, x_0^3) \end{aligned}$$

tw. o w. średniej

$$\begin{aligned} & \frac{\partial}{\partial x_0^1} f(c_1) h^1 + \frac{\partial}{\partial x_0^2} f(x_0^1 + h^1, c_2, x_0^3) h^2 + \frac{\partial}{\partial x_0^3} f(x_0^1 + h^1, x_0^2 + h^2, c_3) h^3 = \\ & \left( \frac{\partial f}{\partial x^1}(c_1, x_0^2, x_0^3) - \frac{\partial f}{\partial x^1}(x_0^1, x_0^2, x_0^3) \right) h^1 + \\ & + \left( \frac{\partial f}{\partial x^2}(x_0^1 + h^1, c_2, x_0^3) - \frac{\partial f}{\partial x^2}(x_0^1, x_0^2, x_0^3) \right) h^2 + \\ & + \left( \frac{\partial f}{\partial x^3}(x_0^1 + h^1, x_0^2 + h^2, c_3) - \frac{\partial f}{\partial x^3}(x_0^1, x_0^2, x_0^3) \right) h^3 \end{aligned}$$

gdzie  $c_1 \in ]x_0^1, x_0^1 + h^1[$ ,  $c_2 \in ]x_0^2, x_0^2 + h^2[$ ,  $c_3 \in ]x_0^3, x_0^3 + h^3[$

Wystarczy pokazać, że  $\frac{r(x_0, h)}{\|h\|} \rightarrow 0$ , gdy  $h \rightarrow 0$ .

Zauważmy, że każde wyrażenie tworzące resztę jest postaci  $\cos h^i$ , a  $\lim_{\|h\| \rightarrow 0} \frac{h^i}{\|h\|} = 0$  dla

normy np.  $\|h\| = \max |h^i| \neq 0$ . (np.  $\frac{h^1}{h^1} \rightarrow 1$ )

Oznacza to, że jeżeli  $\frac{r(x, h)}{\|h\|} \rightarrow 0$  - spełniony, to każde wyrażenie typu

$$\left( \frac{\partial f}{\partial x^1}(c_1, x_0^2, x_0^3) - \frac{\partial f}{\partial x^1}(x_0^1, x_0^2, x_0^3) \right) h^1 \rightarrow 0$$

Czyli np.  $\lim_{\|h\| \rightarrow 0} \frac{\partial f}{\partial x^1}(c_1, x_0^2, x_0^3) = \frac{\partial f}{\partial x^1}(x_0^1, x_0^2, x_0^3) \iff (\frac{\partial f}{\partial x^1} - \text{ciągła})$

□