

**Определение 0.0.1.** Пусть  $f : E \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $E \subset \mathbb{R}^n$ ,  $a \in \text{Int } E$ . Тогда  $f$  дифференцируема в точке  $a$ , если существует линейное отображение  $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ , т.ч.

$$f(a+h) = f(a) + Th + o(\|h\|) \text{ при } h \rightarrow 0.$$

*Замечание.* Дифференцируемость в точке  $a$  влечет непрерывность в точке  $a$ .

$$f(a+h) = \underset{\rightarrow f(a)}{f(a)} + \underset{\rightarrow T0=0}{Th} + \underset{\rightarrow 0}{o(\|h\|)} \text{ при } h \rightarrow 0$$

**Теорема 0.0.1.** Пусть  $f : E \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $E \subset \mathbb{R}^n$ ,  $a \in \text{Int } E$ ,  $f = \begin{pmatrix} f_1 \\ \vdots \\ f_m \end{pmatrix}$ , где  $f_1, \dots, f_m : E \rightarrow \mathbb{R}$  (координатные функции). Тогда  $f$  дифференцируема в точке  $a \Leftrightarrow f_j$  дифференцируема в точке  $a \forall j = 1, \dots, m$ .

**Следствие.** Матрица Якоби  $f$  – матрица, составленная из градиентов координатных функций:  $f'(a) = \begin{pmatrix} \nabla f_1(a) \\ \vdots \\ \nabla f_m(a) \end{pmatrix}$ .

**Утверждение 0.0.1.**  $\frac{\partial f}{\partial x_k}(a) = \langle \nabla f(a), e_k \rangle$ , то есть  $\nabla f(a) = (\frac{\partial f}{\partial x_1}(a), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(a))$ .

**Теорема 0.0.2.** Пусть  $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $E \subset \mathbb{R}^n$ ,  $a \in \text{Int } E$ . Если все частные производные функции  $f$  непрерывны в точке  $a$ , то  $f$  дифференцируема в точке  $a$ .

**Определение 0.0.2.**  $f$  непрерывно дифференцируема в точке  $a$ , если  $f$  дифференцируема в окрестности точки  $a$  и  $\|d_x f - d_a f\| \xrightarrow{x \rightarrow a} 0$ .

**Теорема 0.0.3.** Пусть  $f : E \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $E \subset \mathbb{R}^n$ ,  $a \in \text{Int } E$ ,  $f$  дифференцируема в окрестности точки  $a$ . Тогда  $f$  непрерывно дифференцируема в точке  $a \Leftrightarrow \frac{\partial f_i}{\partial x_j}$  непрерывна в точке  $a \forall i, j$ .

**Теорема 0.0.4. Формула Тейлора с остатком в форме Пеано.**

Пусть  $D \subset \mathbb{R}^n$  открытое,  $f \in C^r(D)$ ,  $a \in D$ . Тогда при  $x \rightarrow a$ :

$$f(x) = \sum_{|k| \leq r} \frac{f^{(k)}(a)}{k!} (x-a)^k + o(\|x-a\|^r)$$

**Теорема 0.0.5. Необходимое условие экстремума.**

Пусть  $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $E \subset \mathbb{R}^n$ ,  $a \in \text{Int } E$ ,  $a$  – точка экстремума функции  $f$ . Тогда если существует  $\frac{\partial f}{\partial x_k}(a)$ , то  $\frac{\partial f}{\partial x_k}(a) = 0$ . В частности, если  $f$  дифференцируема в точке  $a$ , то  $\frac{\partial f}{\partial x_1}(a) = \dots = \frac{\partial f}{\partial x_n}(a) = 0$ , то есть  $\nabla f(a) = 0$ .

**Теорема 0.0.6. Достаточные условия экстремума.**

Пусть  $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $E \subset \mathbb{R}^n$ ,  $a \in \text{Int } E$ ,  $a$  – стационарная точка,  $f$  дважды дифференцируема,  $Q(h) := \sum_{i=1, j=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(a) h_i h_j$ . Тогда:

1. Если  $Q$  строго положительно определена, то  $a$  точка строгого локального минимума.
2. Если  $Q$  строго отрицательно определена, то  $a$  точка строгого локального максимума.
3. Если  $a$  точка нестрогого локального минимума, то  $Q$  нестрого положительно определена.
4. Если  $a$  точка нестрогого локального максимума, то  $Q$  нестрого отрицательно определена.

**Теорема 0.0.7. Метод неопределенных множителей Лагранжа**

Пусть  $f : D \rightarrow \mathbb{R}$  непрерывно дифференцируема,  $\Phi : D \rightarrow \mathbb{R}^m$  непрерывно дифференцируема,  $a \in D$ ,  $\Phi(a) = 0$ ,  $D$  открытое.

Если  $a$  точка условного экстремума (при условии  $\Phi(x) = 0$ ), то  $\nabla f(a)$ ,  $\nabla \Phi_1^{(a)}$ , ...,  $\nabla \Phi_m^{(a)}$  линейно зависимы.