

Aula 13

Extremos relativos em Pontos Internos (funções de classe C²)

Revisão do caso $f: D_f \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ (dado em Cálculo 1)

Teorema de Fermat

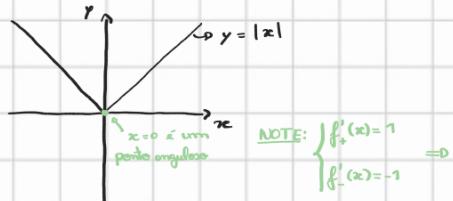
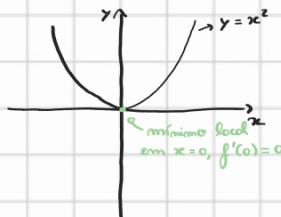
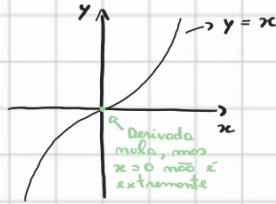
- todos os pontos de D_f são internos
- Se D_f é aberto → f tem derivados finitos em $x \in D_f$
- Se f é diferenciável em D_f
- Se f atinge máximo/mínimo local em $x = a \in D_f$ (ponto interno)

Então: $f'(a) = 0$

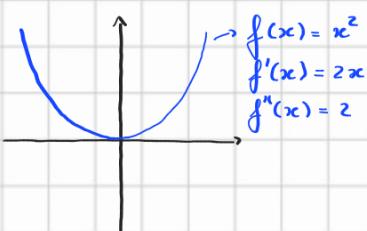
Nota:

• $x = a$ é o máximo/mínimo de f extremante

• O recíproco não é verdadeiro no caso geral:



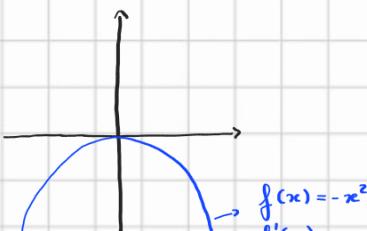
Outros exemplos:



$x = 0$ é máximo/mínimo pois

$$\begin{cases} f'_+(0) = 0 \\ f''(0) = 2 > 0 \end{cases}$$

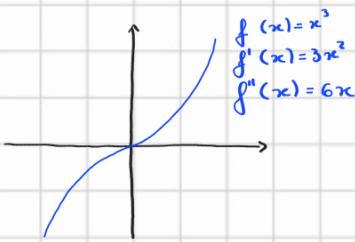
função convexa



$x = 0$ é máximo/mínimo pois

$$\begin{cases} f'_+(0) = 0 \\ f''(0) = -2 < 0 \end{cases}$$

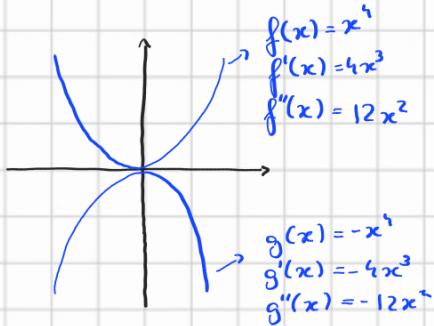
função concava



$x = 0$ não é extremo
pois

$$\begin{cases} f'(0) = 0 \\ f''(0) = 0 \end{cases}$$

Se $f'(0) = 0$ e $f''(0) = 0$, não se pode concluir ($x = 0$ pode não ser extremo, mas pode ser minimigante ou maximigante)



$x = 0$ é minimigante
mas

$$\begin{cases} f'(0) = 0 \\ f''(0) = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} g'(0) = 0 \\ g''(0) = 0 \end{cases}$$

Processo de Cálculo extremos: $(f \in C^2(D_f))$

↪ Aberto

$$\nabla f(x,y) = \begin{bmatrix} f'_x(x,y) \\ f'_y(x,y) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

1] Calcular candidatos a extremos resolvendo a equação de estacionariedade $f'(x) = 0$

2] Calcular a 2ª derivada de f em cada ponto de estacionariedade

Matriz Hessiana

- Se $f''(a) > 0$ então a é minimigante
- Se $f''(a) < 0$ então a é maximigante
- Se $f''(a) = 0$ não se pode concluir → Usar quadro de variação ou outros processos para ver se conclui algo

Slide #24

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

$$\nabla f(x,y) = (2x, 2y) = \begin{bmatrix} 2x \\ 2y \end{bmatrix}$$

Sistema de Estacionariedade:

$$\nabla f(x,y) = \begin{bmatrix} 2x \\ 2y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x = 0 \\ 2y = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \end{cases} \quad (0,0) \text{ é o único ponto de estacionariedade}$$

Como $f \in C^2(\mathbb{R}^2)$ então $(0,0)$ é o único candidato a extremo

Matriz Hessiana (2 vars.)

$$H(x,y) = \begin{bmatrix} f''_{xx}(x,y) & f''_{xy}(x,y) \\ f''_{yx}(x,y) & f''_{yy}(x,y) \end{bmatrix}$$

Teorema de Schurz (funções de classe C^2)

$$\Leftrightarrow f_{xy} = f_{yx}$$

$\| \partial x:$

$$f(x, y) = x^2y - 2xy^2$$

$$\nabla f(x, y) = \begin{bmatrix} f'_x(x, y) \\ f'_y(x, y) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2xy - 2y^2 \\ x^2 - 4xy \end{bmatrix}$$

$$H f(x, y) = \begin{bmatrix} (2xy - 2y^2)'_x & (2xy - 2y^2)'_y \\ (x^2 - 4xy)'_y & (x^2 - 4xy)'_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2y & 2x - 4y \\ 2x - 4y & -4x \end{bmatrix}$$

2 Matriz Hessiana reúne todos os derivados de 2.º ordem

Teste da 2.º Derivada

Sejom $f: D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ numra função de classe C^2 e $p \in \text{int}(D)$.

Se p é um ponto crítico de f então tem-se o seguinte.

- 1 Se todos os menores principais linderantes da matriz $H_f(p)$ são positivos

$$H_2(p) > 0, H_3(p) > 0, H_4(p) > 0, \dots$$

então p é um mínimo local

- 2 Se os menores principais linderantes da matriz $H_f(p)$ são alternadamente negativos e positivos, sendo o primeiro negativo

$$H_1(p) < 0, H_2(p) > 0, H_3(p) < 0, \dots$$

então p é um máximo local

- 3 Se existir um menor de ordem par negativo ou dois menores de ordem ímpar, então p é um ponto cela

Caço 2x2

$$\begin{array}{l} H_1 > 0 \\ H_2 > 0 \end{array} \Rightarrow \underline{\text{Mínimo}}$$

$$\begin{array}{l} H_1 < 0 \\ H_2 > 0 \end{array} \Rightarrow \underline{\text{Máximo}}$$

$$H_2 < 0 \Rightarrow \underline{\text{Sela}}$$

Caço 3x3

$$H_1, H_2, H_3 > 0 \Rightarrow \underline{\text{Mínimo}}$$

$$H_1 < 0, H_2 > 0, H_3 < 0 \Rightarrow \underline{\text{Máximo}}$$

$$H_2 < 0 \Rightarrow \underline{\text{Sela}}$$

$$H_1, H_3 < 0 \Rightarrow \underline{\text{Sela}}$$

Os menores principais linderentes são determinantes das submatrizes principais:

Caso 2x2

$$H = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \rightarrow H_1 = \det([a]) = a_{11}$$

$$\rightarrow H_2 = \det([ab \atop cd]) = \begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$$

Caso 3x3

$$H = \begin{bmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{bmatrix} \quad H_1 = a$$

$$H_2 = \begin{vmatrix} a & b \\ d & e \end{vmatrix}$$

$$H_3 = \begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{vmatrix} \rightarrow \text{ex. calcular pela Regra de Laplace}$$

Ex:

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

$$D_f = \mathbb{R}^2$$

$$f \in C^2(\mathbb{R}^2)$$

$$\nabla f(x, y) = \begin{bmatrix} -6xy + 4x \\ -3x^2 - 3y^2 + 4y \end{bmatrix}$$

O sistema de estacionariedade é:

$$\begin{cases} -6xy + 4x = 0 \\ -3x^2 - 3y^2 + 4y = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} x(-6y + 4) = 0 \\ -3x^2 - 3y^2 + 4y = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x=0 \\ -3y^2 + 4y = 0 \end{cases} \vee \begin{cases} -6y + 4 = 0 \\ -3x^2 - 3y^2 + 4y = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x=0 \\ y(-3y + 4) = 0 \end{cases} \vee \begin{cases} y = 2/3 \\ -3x^2 - \frac{4}{3} + \frac{8}{3} = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x=0 \\ y=0 \end{cases} \vee \begin{cases} x=0 \\ y=4/3 \end{cases} \vee \begin{cases} x^2 = \frac{4}{9} \\ y = \frac{2}{3} \end{cases}$$

$$\begin{cases} x=0 \\ y=0 \end{cases} \vee \begin{cases} x=0 \\ y=4/3 \end{cases} \vee \begin{cases} x = 2/3 \\ y = 2/3 \end{cases} \vee \begin{cases} x = -2/3 \\ y = 2/3 \end{cases}$$

Os pontos de estacionariedade são:

$$P_0 = (0, 0)$$

$$P_1 = (0, 4/3)$$

$$P_2 = (2/3, 2/3)$$

$$P_3 = (-2/3, 2/3)$$

Para classificar os pontos críticos calcula-se a matriz Hessiana:

$$H_f(x, y) = \begin{bmatrix} (-6xy + 4x)'_x & (-6xy + 4x)'_y \\ (-3x^2 - 3y^2 + 4y)'_x & (-3x^2 - 3y^2 + 4y)'_y \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} -6y + 4 & -6x \\ -6x & -6y + 4 \end{bmatrix}$$

$$\nabla f(x, y) = \begin{bmatrix} -6xy + 4x \\ -3x^2 - 3y^2 + 4y \end{bmatrix}$$

$$P_0 = (0, 0)$$

$$H_f(0, 0) = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix} \Rightarrow H_1 = 4 \quad H_2 = 4 \times 4 = 16$$

$$H_1 > 4 \quad H_2 > 16 \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{Mínimo} \end{array} \right.$$

$$P_1 = (0, 4/3)$$

$$H_f(0, 4/3) = \begin{bmatrix} -4 & -8 \\ 0 & -4 \end{bmatrix} \Rightarrow H_1 = -4 \quad H_2 = 16$$

$$H_1 < 0 \quad H_2 > 0 \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{Máximo} \end{array} \right.$$

$$P_2 = (2/3, 2/3)$$

$$H_f(2/3, 2/3) = \begin{bmatrix} 0 & -4 \\ -4 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow H_1 = 0 \quad H_2 = -16$$

$$H_2 < 0 \quad \text{Sela}$$

$$P_3 = (-2/3, 2/3)$$

$$H_f(-2/3, 2/3) = \begin{bmatrix} 0 & 4 \\ 4 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow H_1 = 0 \quad H_2 = -16$$

$$H_2 < 0 \quad \text{Sela}$$

Resposta:

$$P_0 = (0, 0) \rightarrow \text{Mínimo}$$

$$P_1 = (0, 4/3) \rightarrow \text{Máximo}$$

$$P_2 = (2/3, 2/3) \rightarrow \text{Sela}$$

$$P_3 = (-2/3, 2/3) \rightarrow \text{Sela}$$