# jacobiana

Jacobiana de uma função

### Sintaxe

```
[J]=jacobiana(f,x,h)
```

#### Entradas:

- f é a função a qual deseja-se calcular a matriz jacobiana;
- x é o ponto no qual a jacobiana será computada;
- h é o tamanho do passo para calcular a próxima iteração.

#### Saída:

• [J] é a aproximação da jacobiana de f no ponto x.

### Descrição

[J]=jacobiana(f,x,h) retorna a jacobiana

$$J = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1} & \frac{\partial f_m}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n} \end{bmatrix}$$

da função  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ , calculada no ponto  $x \in \mathbb{R}^n$ , usando diferenças centrais para a aproximação da derivada. As entradas f e x devem ser declaradas como vetores coluna.

## Exemplo

```
f = @(x) [2*x(1)*x(2);x(2)*cos(x(1));sin(x(1))];
x=[pi/2;1];

J=jacobiana(f,x,0.01)

J =

2.0000    3.1416
-1.0000    0.0000
    0    0
```