

F18]

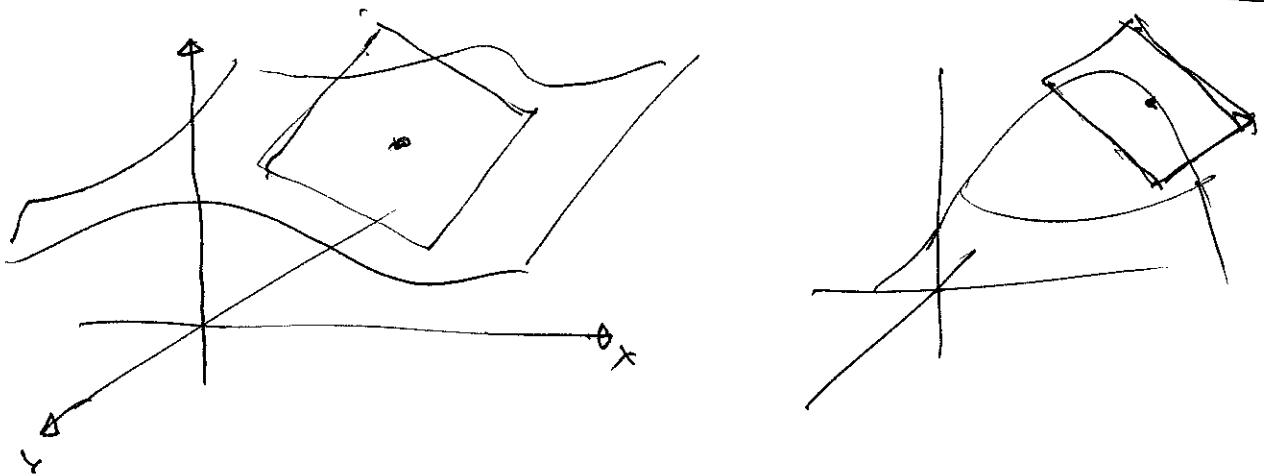
Låt oss påminna oss lite om flervariabelanalys.

Först så definierar vi differentierbarhet - dvs.

möjligheten att approximera $f(\bar{x})$ med en affin funktion

Definition: Vi säger att en funktion $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ ($U \subset \mathbb{R}^n$, öppen) är differentierbar i $p \in U$ med derivata $(Df)_p = T$, där $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ är en linjär avbildning, om

$$f(p+v) = f(p) + Tv + R(v) \quad \text{där} \quad \lim_{|v| \rightarrow 0} \frac{|R(v)|}{|v|} = 0$$



Sats: f differentierbar i $p \in U \Rightarrow f$ kont i p .

Beweis

$$|f(p+v) - f(p)| = |Tv + R(v)| \leq M|v| + |R(v)| \rightarrow 0.$$

②

Problemet med $(Df)_p$ är att den kan, i allmänhet, vara svårt koncept att beräkna. Lättare att se är partiella derivatorna.

Def: Låt $f: U \rightarrow \mathbb{R}^n$, ($U \subset \mathbb{R}^n$ öppen) då säger vi att den i -ste partiella derivatan \Rightarrow i p är

$$\frac{\partial f_i(p)}{\partial x_j} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f_i(p + h e_j) - f_i(p)}{h} \quad (f = (f_1, f_2, \dots, f_n))$$

om gränsvärde existerar.

Kommentar: Den vanliga "dervatan"

$\frac{df(x)}{dx}$ är kvoten till variabeln x si

"Vi sätter x mot $x+h$ " i första instansen i

diffr kroten. Si $\frac{df(x, x^2)}{dx} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h, (x+h)^2) - f(x)}{h}$.

Partiell derivatan är kvoten till funktionen.

För partiell derivatan si han varje variabel ek nema

och, $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$, \Rightarrow h läggs till till den

nama pi variablene

pos. i

variabelpositionen som har namnet x_i ; $\frac{\partial}{\partial x_i} \parallel \frac{\partial f}{\partial x_i} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\cdot; x_i + h) - f(\cdot; x_i)}{h}$

Sats: Om f är differentierbar i p så är

$$(Df)_p = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1(p)}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1(p)}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_1(p)}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2(p)}{\partial x_1} & & & \vdots \\ \vdots & & & \vdots \\ \frac{\partial f_m(p)}{\partial x_1} & \frac{\partial f_m(p)}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_m(p)}{\partial x_n} \end{bmatrix}$$

Specifikt så existerar alla partiella derivator.

Bevis: Enkelt.

$$f(p+v) = f(p) + T(v) + R(v) \quad \text{si}$$

$$\underbrace{\frac{f(p+e_i h) - f(p)}{h}}_{\rightarrow 0} = \underbrace{\frac{\partial T(e_i)}{\partial e_i}}_{\rightarrow 0} + \underbrace{\frac{R(h e_i)}{h}}_{\rightarrow 0}$$

$$\rightarrow \left(\frac{\partial f(p)}{\partial x_1}, \frac{\partial f(p)}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial f(p)}{\partial x_n} \right)^T$$

$$\text{si } T(e_i) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_i} \\ \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_i} \end{bmatrix}.$$

▀

Kommentar: Observera att motsatser inte gäller

$\frac{\partial f_i(p)}{\partial x_j}$ existerar betyder inte att f är differentierbar.

T.ex. $f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & x, y \neq 0 \\ 0 & annars \end{cases}$

di $\frac{\partial f(0,0)}{\partial x} = 0$ $\frac{\partial f(0,0)}{\partial y} = 0$

men f är inte ens kontinuerlig i $(0,0)$

eftersom $\lim_{t \rightarrow 0^+} f(t,t) = \lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{t^2}{t^2+t^2} = \frac{1}{2} \neq f(0,0) = 0.$

☒

Men om de partiella derivatorna är kontinuerliga
så är f differentierbar

Sats: $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$, om $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$ är kontinuerliga
i en omgivning av p så existerar $(Df)(p)$

Beweis: Det positiva är att vi vet vad vi ska följa tillämpningsvis: $\left[\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \right]_{ij}$ så vi ska visa att

$$|f(p+v) - f(p) - \underline{Av}| = |R(v)| \rightarrow 0$$

eftersom de partiella derivatorna existerar så har vi
kontroll över f längs koordinataxarna.. och vi kan
skriva

$$\begin{aligned} f_i(p+v) - f_i(p) &= f_i(p+v) - f_i(p+(v_1, \dots, v_{n-1}, 0)) \\ &\quad + (f_i(p+(v_1, \dots, v_{n-1}, 0)) - f_i(p+(v_1, v_2, \dots, v_{n-2}, 0, 0))) + \\ &\quad + (f_i(p+(v_1, v_2, \dots, 0)) - f_i(p)) = \end{aligned}$$

$$\approx \left\{ \begin{array}{l} \text{Integralkalk} \\ \text{multiplikativ} \end{array} \right\} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f_i(p_{ij})}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial f_i(p_{i+1j})}{\partial x_{i+1}} + \dots + \frac{\partial f_i(p_{ij})}{\partial x_i} v_i$$

Satz: Det p_{ij} ligger mellem $p + (v_1, \dots, v_{i-1}, 0, \dots)$ og $p + (v_1, \dots, v_i, \dots)$

$$\left| \frac{f_i(p+v) - f_i(p) - (Av)_i}{|v|} \right| \leq \sum_{j=1}^n \left| \frac{\frac{\partial f_i(p_{ij})}{\partial x_j} - \frac{\partial f_i(p)}{\partial x_j}}{|v_j|} \right| \quad (1)$$

Men $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$ er kontinuerlig langs p ved $v_j = 0$

$|p_{ij} - p| < |v|$ så eksisterer det et $\delta > 0$ så

$$\text{at } |v| < \delta \Rightarrow \left| \frac{\frac{\partial f_i(p_{ij})}{\partial x_j} - \frac{\partial f_i(p)}{\partial x_j}}{|v_j|} \right| < \epsilon$$

si $\frac{|v|}{|v_j|} \rightarrow 0$ da $|v| \rightarrow 0$

Satz: Dervivatsætning

$$a) D(a f + b g) = a Df + b Dg \quad a, b \in \mathbb{R}, \quad f, g: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \text{ differentiable}$$

$$b) Da = 0 \quad a \in \mathbb{R}$$

$$c) D(f \circ g) = Df \circ Dg. = Df(g(p)) \circ Dg(p)$$

$$\underline{\text{Bevis}}: \quad \cancel{D(f \circ g)} \quad f(p+w) = f(p) + T_f w + R_f(w)$$

$$g(p+w) = g(p) + T_g w + R_g(w)$$

$$\text{om } g(p) = q \quad \text{si for \(\forall i\) med } w = T_g u$$

Følgende

$$f(g(p+w)) - f(g(p)) = \underbrace{f(g(p))}_{g} + \underbrace{T_g w + R_g(w)}_{w} - \underbrace{f(g(p))}_{g}$$

$$= \cancel{f(g)} + T_f(T_g v + R_g(v)) + R_f(T_g v + R_g(v)) - \cancel{f(g)}$$

$$= \left\{ \begin{array}{l} T_f \\ R_f \end{array} \right\} = T_f T_g v + T_f(R_g(v)) + R_f(T_g v + R_g(v))$$

Men $\frac{R_g(v)}{|v|} \rightarrow 0$ och $|T_f w| \leq M_f |w|$

$$|T_g w| \leq M_g |w|$$

Så $1 \cdot 1 \leq 2M(v)$

$$\left| \frac{R_f(T_g v + R_g(v))}{|v|} + \underbrace{\frac{T_f(R_g(v))}{|v|}}_{M_f \frac{|R_g(v)|}{|v|} \rightarrow 0} \right| \rightarrow 0$$

dvs $|v| \rightarrow 0$

så $f(g(p+w)) - f(g(p)) = T_f T_g v + \underbrace{\text{rest}}_{\rightarrow 0 \text{ dvs } |v| \rightarrow 0} \approx o(|v|).$

Satz) {Meileharlessaten}. $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ och
hela linjsegmentet från p till q ligger i U .

Då känner

$$|f(p) - f(q)| \leq M|p-q|$$

dir $M = \sup_{x \in [p,q]} |Df(x)|$

Beweis: Låt

$$g(t) = \langle v, f(p + t(q-p)) \rangle \quad \text{definierat för } t \in [0,1]$$

di känner, enl. 1-dim meileharlessaten,

$$g(1) - g(0) = \langle v, f(q) - f(p) \rangle = \langle v, Df(p + \theta(q-p)) \cdot (q-p) \rangle$$

för något $\theta \in (0,1)$. Välj $v = f(q) - f(p)$ ges

$$|f(q) - f(p)|^2 = \langle f(q) - f(p), Df(p + \theta(q-p)) \cdot (q-p) \rangle$$

$$\leq |f(q) - f(p)| |Df(p + \theta(q-p)) \cdot (q-p)| \leq M|q-p|$$



Sats: Antag att $U \subset \mathbb{R}^n$ är öppen och sammanhängande

Och $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ är differentierbar och

$Df(x) = 0$ för alla x . Då är f konstant.

Beweis: Låt $p \in U$ och låt $U_p = \{x \in U; f(x) = f(p)\}$

Step 1: U_p är öppen.

Eftersom U är öppen så kommer, för varje $q \in U_p$,

$M_\delta(q) \subset U$. Men meanvärdessatsen säger att

för $r \in M_\delta(q)$ så

$$|f(q) - f(r)| \leq \underbrace{\sup(Df)}_{\geq 0} (q - r) = 0$$

(Vi använder här att hela mängden $\{q, r\} \subset M_\delta(q)\})$

så $f(q) = f(r)$ i och omvänt $M_\delta(q)$
 $\subset q \in U_p$

så $q \in U_p \Rightarrow M_\delta(q) \subset U_p$ dvs U_p öppen.

Step 2: U_p är sluten i U .

f differentierbar $\Rightarrow f$ kont $\Leftrightarrow f(x)$

~~Eft~~ $\{x \in U; f(x) = f(y)\}$ är sluten



Sats: Låt $K \subset \mathbb{R}^{n-1}$ vara kompakt och

$$f: K \times (a, b) \rightarrow \mathbb{R} \quad \text{samt } \frac{\partial f}{\partial x_n}: K \times (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$$

vara kontinuera. Då kommer

kont. derivata $(\frac{\partial f}{\partial x_n})$

$$F(x_n) = \int_K f(x', x_n) dx' \quad \text{att vara } \underline{\text{C'f(x')}}.$$

$$\text{och } \frac{\partial F(x_n)}{\partial x_n} = \int_K \frac{\partial f(x', x_n)}{\partial x_n} dx'.$$

Bew.3: $\frac{\partial f}{\partial x_n}$ kont. på $K \times [x_n - \delta, x_n + \delta]$

för δ så litet att $[x_n - \delta, x_n + \delta] \subset (a, b)$.

si $\frac{\partial f}{\partial x_n}$ är (stetig) kont. Dvs

$$\forall \varepsilon > 0 \quad \exists h_\varepsilon \quad \text{si} \quad \left| \frac{\partial f(x'_n, x_n + h)}{\partial x_n} - \frac{\partial f(x'_n, x_n)}{\partial x_n} \right| < \varepsilon$$

för $|h| < h_\varepsilon$. Därfor så

$$\frac{F(x_n + h) - F(x_n)}{h} = \frac{1}{h} \int_K \int_{x_n}^{x_n + h} \frac{\partial f(x', s)}{\partial x_n} ds dx' =$$

$$= \underbrace{\int_K \frac{1}{h} \int_{x_n}^{x_n + h} \frac{\partial f(x', x_n)}{\partial x_n} ds dx'}_{= \frac{\partial f(x', x_n)}{\partial x_n}} + \underbrace{\int_K \frac{1}{h} \int_{x_n}^{x_n + h} \left(\frac{\partial f(x', x_n + s)}{\partial x_n} - \frac{\partial f(x', x_n)}{\partial x_n} \right) ds dx'}_{-\varepsilon < \cdot < \varepsilon} < \varepsilon$$

$-c|K| < \cdot < c|K|$

5a

$$\left| \frac{F(x_n + h) - F(x_n)}{h} - \int_k \frac{\partial f(x)}{\partial x} dx' \right| < \varepsilon |k|$$

för $|h| < h_\varepsilon$. \Rightarrow satser.

Att $\frac{\partial F}{\partial x}$ är kontinuerlig (ärmer som
övning).