

## Högre derivator:

Högre derivator fungerar på samma sätt som första ordningens derivator. Det låter enkelt, men "på samma sätt" är mycket mer komplicerat för högre ordningens derivator.

Om vi tillar på första derivatan av  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$

Då blir  $(Df)_x: \mathbb{R}^n \mapsto L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m) = \left\{ \begin{array}{l} \text{linjära avbildningar} \\ \text{från } \mathbb{R}^n \text{ till } \mathbb{R}^m \end{array} \right\}$

Men vi kan se detta som en avbildning

$$(Df)_x: \begin{array}{c} \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \\ \times \quad \vee \end{array} \mapsto \mathbb{R}^m \quad \text{linjär i } \vee.$$

På samma sätt kan  $(D^2 f)_x$  tolkas som

$$(D^2 f)_x: \begin{array}{c} \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \\ \times \quad \vee \quad \vee \end{array} \mapsto \mathbb{R}^m \quad \text{linjär i } \vee \ \& \ \vee.$$

Tekniskt sett är  $D(Df)_x: \mathbb{R}^n \mapsto L(\mathbb{R}^n, L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m))$  för varje fast  $x$ .

Si  $(D^2 f)_x(v, w) \in \mathbb{R}^m$  där  $(D^2 f)_x(v, w)$  är linjär i  $\vee$  &  $w$ .

Precis som för första derivatan så kan vi beräkna

$$(D^2 f)_x(e_i, e_j) = \frac{\partial^2 f(x)}{\partial x_i \partial x_j}$$

om funktionen är  
differentierbar

Sats: Om  $(D^2 f)_p$  existerar så kommer  
för alla  $u, w \in \mathbb{R}^n$ :

$$(D^2 f)_p(u, w) = (D^2 f)_p(w, u).$$

Beweis: Eftersom  $(D^2 f)_p$  är linjär i  $w$  och i  $u$   
så räcker det att visa att

$$(D^2 f)_p(e_i, e_j) = (D^2 f)_p(e_j, e_i) \quad \text{för } i, j = 1, \dots, n.$$

Vi kan också anta att  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

(om  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  så kan vi titta på varje komponent  
för sig.)

Vi vet att  ~~$(D^2 f)_p$~~   $D((Df)_p(e_i))(e_j) =$

$$= D \left( \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(p+e_i+h) - f(p)}{h} \right) (e_j) =$$

$$= \lim_{k \rightarrow 0} \left( \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(p+e_i+h+e_jk) - f(p+e_jk) - f(p+e_ih) + f(p)}{hk} \right) \quad \text{och}$$

$$D((Df)_p(e_i))(e_j) = \lim_{h \rightarrow 0} \left( \lim_{k \rightarrow 0} \frac{f(p+e_i+h+e_jk) - f(p+e_jk) - f(p+e_ih) + f(p)}{hk} \right)$$

Vi måste visa att vi kan byta ordning på  
gränsvärdena!

Det lättaste sättet att visa detta är att visa att

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \left( \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(p+e_i, h+e_j, k) - f(p+e_j, k) - f(p+e_i, h) + f(p)}{h \cdot k} \right) = \quad (1)$$

$$= \lim_{\hat{k} \rightarrow \infty} \left( \frac{f(p+e_i, \hat{k}+e_j, k) - f(p+e_j, k) - f(p+e_i, \hat{k}) + f(p)}{\hat{k}^2} \right) =$$

$$\approx \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{\cancel{g(p+e_i, k)} (Df)_{p+\theta k e_i + e_j}(e_i) - (Df)_{p+\theta k e_i}(e_i)}{k} \quad (3)$$

Summa.

TA (1) minus (3) ger

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \left( \frac{(Df)_{p+e_j}(e_i) - (Df)_p(e_i) - (Df)_{p+\theta k e_i + e_j}(e_i) + (Df)_{p+\theta k e_i}(e_i)}{k} \right) \quad (4)$$

För att visa att detta är noll så gör vi en

Taylor approximation av  $(Df)_{p+x}(e_i)$ :

$$(Df)_{p+x}(e_i) = (Df)_p(e_i) + (D^2 f)_p(x, e_i) + \underbrace{R(x, e_i)}_{=o(|x|)} \quad \text{och}$$

för att uttrycket i (4) är

$$\frac{1}{k} \left( \cancel{(Df)_p(e_i)} + (D^2 f)_p(k e_j, e_i) - \cancel{(Df)_p(e_i)} + \cancel{(Df)_p(e_i)} - (D^2 f)_p(e_j + \theta k e_i, e_i) \right. \\ \left. + \cancel{(Df)_p(e_i)} + (D^2 f)_p(k e_i, e_i) \right) + o(1) = o(1)$$

Följsats:  $(D^2 f)_p(u, w) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(p+tu+tw) - f(p+tu) - f(p+tw) + f(p)}{t^2}$

om  $f$  är differentierbar i  $p$ .

Lite funktionsklasser:

$V$ : har ~~sett~~ tidigare definierat  $C^0(D)$  och  $C^1(D)$ .

$V$ : kan också definieras

Def:  $V$ : säger att  $C^k(D)$  är rummet av  $k$ -gånge differentierbara funktioner

$$C^k(D) = \{f; f \in C^0(D), Df \in C^0(D), D^2 f \in C^0(D), \dots, D^k f \in C^0(D)\}$$

med ~~norm~~ metrikerna

$$d_{C^k}(f, g) = \sum_{|\alpha| \leq k} \sup_{x \in D} \left| \frac{\partial^{|\alpha|} f(x)}{\partial x^\alpha} - \frac{\partial^{|\alpha|} g(x)}{\partial x^\alpha} \right|$$

Här är  $\alpha$  ett multiindex  $\alpha = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$

$$\alpha_j \in \mathbb{N} = \{0, 1, 2, \dots\} \quad |\alpha| = \sum_{j=1}^n \alpha_j \quad \text{och}$$

$$\frac{\partial^{|\alpha|} f}{\partial x^\alpha} = \frac{\partial^{|\alpha|} f}{\partial x_1^{\alpha_1} \partial x_2^{\alpha_2} \dots \partial x_n^{\alpha_n}}$$

Ekvivalent metrikerna

Vi skall nu hoppa till "ekvationslösning".

Låt  $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $U \subseteq \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m$  vara en funktion och

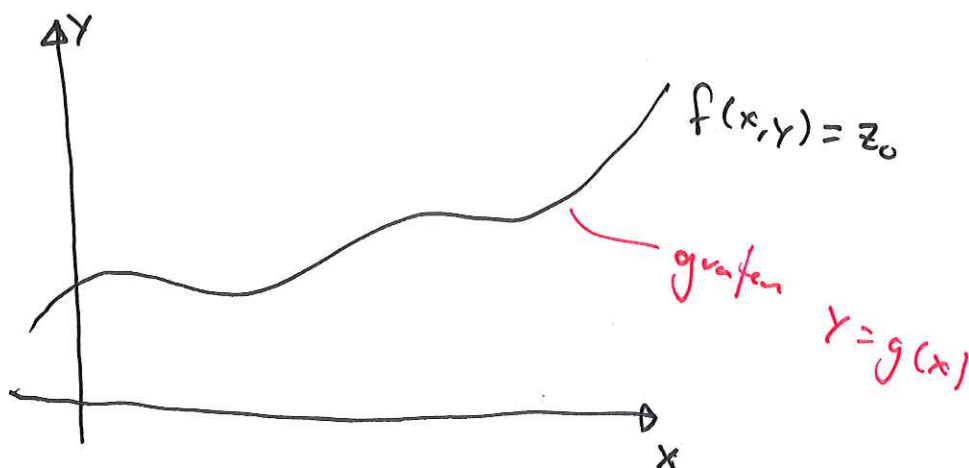
$z_0 \in \mathbb{R}^m$ . Vi vill hitta en lösning till

$$f(x, y) = z_0, \quad x \in \mathbb{R}^n, y \in \mathbb{R}^m$$

Med en "lösning" avser vi en funktion  $g(x) = y$

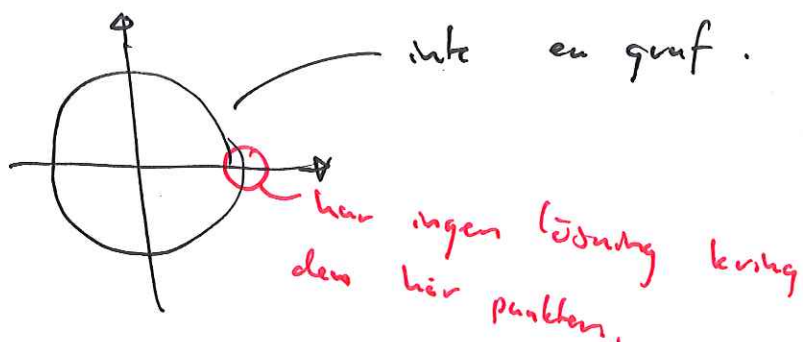
så att  $f(x, g(x)) = z_0$ .

I  ~~$\mathbb{R}^2$~~   $\mathbb{R}^2$  om  $n=m=1$  så blir situationen



En sådan lösning behöver inte existera globalt

T.ex  $f = x^2 + y^2 - 1$  och  $z = 0$



För att garantera att en lösning existerar så antar vi att  $\frac{\partial f(x,y)}{\partial y} > 0$  då kommer det att finnas

en omgivning kring  $(x,y)$  där  $f$  endast kan antaga värdet  $z_0$  en gång för varje  $x$ .

Observera att i fallet  $m=n=0$  och  $\frac{\partial f(x_0, y_0)}{\partial y} > 0$  så blir problemet ~~trivialt~~ enkelt. Likaså titta på det generella fallet

Sats [Implicita funktionsatsen]: Om  $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,

$U \subset \mathbb{R}^{n+m}$ , är  $C^1(U)$  och om  $\frac{\partial f}{\partial y}$  matris

$B = \left[ \frac{\partial f_i(x_0, y_0)}{\partial y_j} \right]$  är invertierbar,  $f(x_0, y_0) = z_0$ ,

då existerar det ett område (öppet) kring  $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^{n+m}$

och en unika funktion  $g(x)$  så att

$f(x, g(x)) = z_0$ . Dessutom så är  $g \in C^1$

Bevis: Vi kan anta att  $(x_0, y_0) = 0$  och  $z_0 = 0$ .

Vi skriver  $f(x, y) = Ax + By + R(x, y)$  där

$$\lim_{(x, y) \rightarrow 0} \frac{|R(x, y)|}{|(x, y)|} \rightarrow 0.$$

Vi vill hitta  $y$  så att

$$Ax + By + R(x, y) = 0 \iff y = B^{-1}(-Ax + R(x, y))$$

Men givet ett  $x$  detta är det samma som att hitta en fixpunkt till

$$K_x(y) = y \quad \text{där} \quad K_x(y) = -B^{-1}(Ax + R(x, y)).$$

Enl. Banachs fixpunktsats så har  $K_x(y) = y$  en fixpunkt om  $|K_x(y_1) - K_x(y_2)| \leq \lambda |y_1 - y_2|$ ,  $\lambda < 1$ .

Vi beräknar

$$|K_x(y_1) - K_x(y_2)| = |B^{-1}(R(x, y_1) - R(x, y_2))| \leq \|B^{-1}\| \left\| \frac{\partial R}{\partial y} \right\| |y_1 - y_2|$$

Men  $\frac{\partial R(x, y)}{\partial y} = 0$  då  $(x, y) = 0$  så om  $|(x, y)| < \delta$

$$\text{så kommer} \quad \left\| \frac{\partial R(x, y)}{\partial y} \right\| < \frac{1}{2\|B^{-1}\|} \quad (= \varepsilon)$$

Ytterligare så är  $K_x(0) = B^{-1}(Ax + R(x,0))$

så om  $x$  är litet så kommer

$$|K_x(0)| < \delta/2.$$

Detta innebär att, för  $|y| < \delta$

$$|K_x(y)| \leq \underbrace{|K_x(y) - K_x(0)|}_{< \delta/2} + \underbrace{|K_x(0)|}_{< \delta/2} < \delta$$

så för små  $x$  så är

$K_x = B^{-1}(Ax + R(x,0))$  en ~~kontinuerlig~~ enstake sammansättning

av området  $|y| < \delta \Rightarrow K_x$  har en fixpunkt.

Vi definierar  $g(x) = y$  där  $y$  är fixpunkten  $y = K_x(y)$ .

Vi måste visa att  $g(x)$  är  $C^1$ . Vi kommer även att visa att  $g(x)$  är differentierbar i origo. Vi börjar med att visa att  $g(x)$  är Lipschitz i origo

$$|g(x) - g(0)| = |g(x)| = \left| B^{-1}(Ax + R(x, g(x))) \right| \leq \|B^{-1}\| \|Ax + R(x, g(x))\|$$

$$= |K_x(g(x)) - K_x(0) + K_x(0)| \leq \underbrace{Lip(K_x)}_{\text{för}} |g(x) - 0| + |K_x(0)|$$

(1)



Der  $Lip(K_x)$  är minsta konstanten så att

$$|K_x(y) - K_x(0)| \leq Lip(K_x) |y|$$

$$\text{så } Lip(K_x) \leq \sup_{M_j(x)} |D_y K_x(x)| = \sup_{M_j(x)} |B^{-1} D_y R(x, y)| < \frac{1}{2}$$

om  $\delta$  är tillräckligt liten så att  $R$  konv. och  $|D_y R(x, y)| \rightarrow 0$

di  $x, y \rightarrow 0$

$$\text{Vidare så } |K_x(0)| = \underbrace{|B^{-1} A x|}_{< C|x|} + \underbrace{|R(x, 0)|}_{\leq C|x|} \leq C|x|.$$

Sätt in: (1)  $g =$

$$|g(x) - g(0)| \leq \frac{|g(x)|}{2} + 2C|x| \Rightarrow |g(x) - g(0)| \leq 4C|x|.$$

så

~~$$|g(tu) - g(0) - (-B^{-1} A u)| = |B^{-1} R(tu, g(tu))|$$~~

$$g(tu) - g(0) = -B^{-1} (A u + R(tu, g(tu))) -$$

$$\Rightarrow \left| \frac{g(tu) - g(0) - (-B^{-1} A u)}{t} \right| = \left| \frac{B^{-1} R(tu, g(tu))}{t} \right| \xrightarrow{t \rightarrow 0} 0$$

di  $t \rightarrow 0$ .

$$\text{Så } (Dg)_0 = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{g(tu) - g(0)}{t} = -B^{-1} A u$$

□