

Ο Διανυσματικός χώρος \mathbb{R}^n

①

Ορίζουμε: $\mathbb{R}^n = \{(x_1, x_2, \dots, x_n) : x_i \in \mathbb{R}, i=1, 2, \dots, n\}$ όπου

$\underline{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ διατεταγμένη n -άδα (διάνυσμα) με
συντεταγμένες x_i . (Ίσο δύναμος συμβολισμός: $\underline{x} \equiv \vec{x}$).

Ορίζουμε επίσης:

• Το άθροισμα $\underline{x} + \underline{y}$, $\underline{x}, \underline{y} \in \mathbb{R}^n$:

$$\underline{x} + \underline{y} = (x_1, x_2, \dots, x_n) + (y_1, y_2, \dots, y_n) = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$$

• Το βαθμωτό γινόμενο:

$$a \cdot \underline{x} = a(x_1, x_2, \dots, x_n) = (ax_1, ax_2, \dots, ax_n), \quad a \in \mathbb{R}.$$

Παρατήρηση: Ο \mathbb{R}^n είναι διανυσματικός χώρος επί του \mathbb{R} .

Βασικά έννοιες:

• $U \subseteq \mathbb{R}^n$ είναι υπόχωρος του \mathbb{R}^n αν είναι διανυσματικός
χώρος με ως πράξεις $(+, \cdot)$, δηλαδή αν $\underline{x}, \underline{y} \in U \Rightarrow$

$\Rightarrow \underline{x} + \underline{y} \in U$ και $a \in \mathbb{R}, \underline{x} \in U \Rightarrow a\underline{x} \in U$. Υπόχωροι

του \mathbb{R}^n είναι $\{\underline{0}\}$, ενώδες που διέρχονται από το $\underline{0}$,

επιπλέον που διέρχονται από το \underline{v} , κλπ.

• Τα διανύσματα $\underline{u}_i \in \mathbb{R}^n, i=1, 2, \dots, m$ είναι γραμμικά
ανεξάρτητα αν $\sum_{i=1}^m \alpha_i \underline{u}_i = \underline{0} \Rightarrow \alpha_i = 0$ για κάθε $i=1, 2, \dots, m$

(διαφορετικά είναι γραμμ. εξαρτημένα).

• $\text{Span} \{\underline{u}_i\}_{i=1}^m = \left\{ \sum_{i=1}^m \alpha_i \underline{u}_i : \alpha_i \in \mathbb{R} \right\}$, όπου $\underline{u}_i \in \mathbb{R}^n,$
 $i=1, 2, \dots, m$. Το span των $\{\underline{u}_i\}$ είναι υπόχωρος του \mathbb{R}^n

• Τα διανύσματα $\{\underline{u}_i\}_{i=1}^m$ είναι βάση ενός υπόχωρου
του \mathbb{R}^n αν είναι γραμμικά ανεξάρτητα και
 $\text{Span} \{\underline{u}_i\}_{i=1}^m = U$. Τυπική βάση του \mathbb{R}^n :

$\{ \underline{e}_k \}_{k=1}^n$, $\underline{e}_k = (0, 0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$

Ο αριθμός των διανυσμάτων βάσης είναι $\{ \underline{u}_i \}_{i=1}^k$ είναι η διάσταση του υπόχωρου $\text{span} \{ \underline{u}_i \}_{i=1}^k$

• Γραμμικός μετασχηματισμός $A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$: $\underline{y} = A(\underline{x})$

$A(\alpha \underline{x}_1 + \beta \underline{x}_2) = \alpha A(\underline{x}_1) + \beta A(\underline{x}_2)$, $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$, $\underline{x}_1, \underline{x}_2 \in \mathbb{R}^n$

Κάθε γραμμικός μετασχηματισμός αντιστοιχεί σε πολ/σμ

$\underline{y} = A \underline{x}$ με πίνακα $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, $A = (a_{ij})$, όπου

$y_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j$. Εσω $\underline{x} \in \mathbb{R}^n$ και $\underline{y} \in \mathbb{R}^m$ είναι διανύσματα

συνόλου. Ορίζουμε επίσης $\mathcal{R}(A)$ ως υπόχωρο του \mathbb{R}^m , $\text{Ker}(A)$

ως υπόχωρο του \mathbb{R}^n , $\text{Rank}(A) = \dim \mathcal{R}(A)$, $\text{Null}(A) =$

$= \dim \text{Ker}(A)$.

Ορισμός: (Ευκλείδεια νόρμα στον \mathbb{R}^n): $\| \cdot \|: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}_+$

Αν $\underline{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$, τότε $\| \underline{x} \| = \left(\sum_{i=1}^n x_i^2 \right)^{1/2}$

Ορισμός: (Εσωτερικό γινόμενο στον \mathbb{R}^n): $\langle \cdot, \cdot \rangle: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

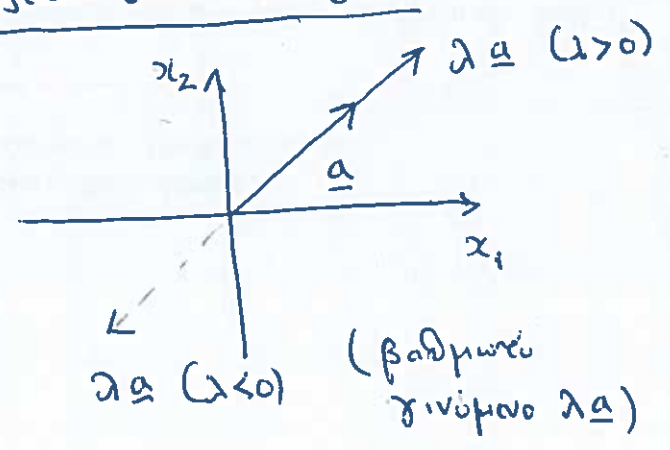
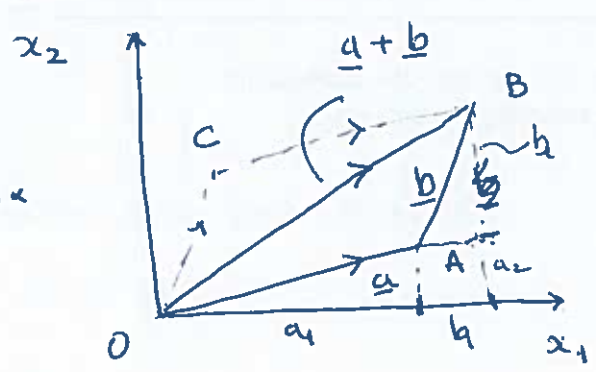
Αν $\underline{x}, \underline{y} \in \mathbb{R}^n$ τότε $\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle = \underline{x} \cdot \underline{y} = \sum_{i=1}^n x_i y_i$

Ιδιότητες: (i) $\langle \underline{x}, \underline{x} \rangle = \| \underline{x} \|^2$, (ii) $\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle = \langle \underline{y}, \underline{x} \rangle$,

(iii) $\langle \alpha \underline{x} + \beta \underline{y}, \underline{z} \rangle = \alpha \langle \underline{x}, \underline{z} \rangle + \beta \langle \underline{y}, \underline{z} \rangle$, $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$

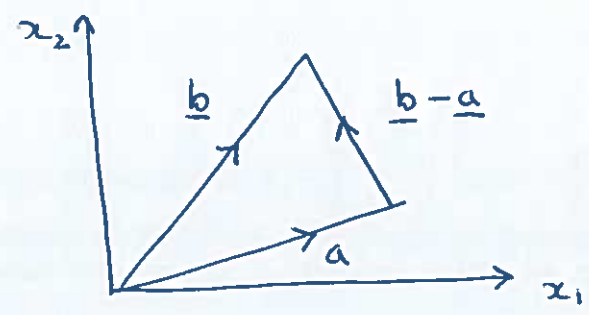
Γεωμετρική Ερμηνεία πράξεων στον \mathbb{R}^3 (\mathbb{R}^2)

άθροισμα $\underline{a} + \underline{b}$

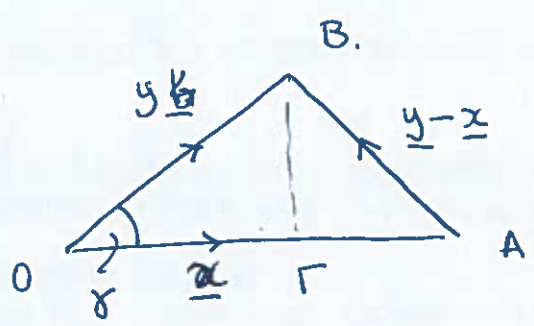


(βαθμωτό γινόμενο $\lambda \underline{a}$)

(Διαφορά $\underline{b-a}$)



Εσωτερικό γινόμενο (γεωμετρική ερμηνεία στον $\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^2$).



$$\left. \begin{aligned} \underline{OA} &= \underline{x} \\ \underline{OB} &= \underline{y} \\ \underline{AB} &= \underline{y-x} \end{aligned} \right\}$$

Εστω $BG \perp OA$. Τότε

$$\begin{aligned} \|\underline{y-x}\|^2 &= \langle \underline{y-x}, \underline{y-x} \rangle = \langle \underline{y}, \underline{y} \rangle + \langle \underline{x}, \underline{x} \rangle - 2 \langle \underline{x}, \underline{y} \rangle \\ &= \|\underline{x}\|^2 + \|\underline{y}\|^2 - 2 \langle \underline{x}, \underline{y} \rangle \end{aligned} \quad (1)$$

Από το Πυθαγόρειο Θεώρημα στο ΔABG :

$$\begin{aligned} \|\underline{y-x}\|^2 &= (BG)^2 + (GA)^2 = (\|\underline{x}\| - \|\underline{y}\| \cos \gamma)^2 + \|\underline{y}\|^2 \sin^2 \gamma \\ &= \|\underline{x}\|^2 - 2 \|\underline{x}\| \cdot \|\underline{y}\| \cos \gamma + \|\underline{y}\|^2 (\cos^2 \gamma + \sin^2 \gamma) \\ &= \|\underline{x}\|^2 + \|\underline{y}\|^2 - 2 \|\underline{x}\| \cdot \|\underline{y}\| \cos \gamma \end{aligned} \quad (2)$$

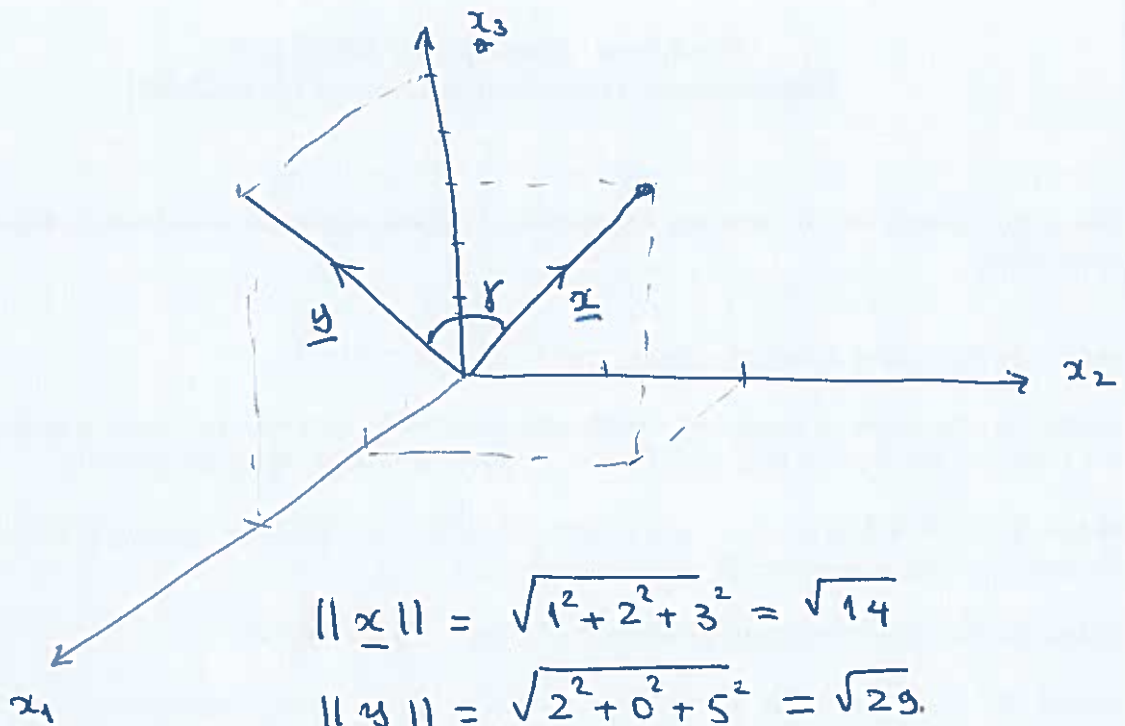
Απο (1) και (2):

$$\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle = \|\underline{x}\| \cdot \|\underline{y}\| \cos \gamma$$

Επομένως $\forall \underline{x} \neq \underline{0}, \underline{y} \neq \underline{0}$ τότε $\boxed{\underline{x} \perp \underline{y} \Leftrightarrow \langle \underline{x}, \underline{y} \rangle = 0}$

Παράδειγμα: Να βρεθεί η γωνία μεταξύ των διανυσμάτων

$$\underline{x} = (1, 2, 3) \text{ και } \underline{y} = (2, 0, 5).$$



$$\|\underline{x}\| = \sqrt{1^2 + 2^2 + 3^2} = \sqrt{14}$$

$$\|\underline{y}\| = \sqrt{2^2 + 0^2 + 5^2} = \sqrt{29}$$

$$\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle = \underline{x} \cdot \underline{y} = 2 + 0 + 15 = 17$$

$$\Rightarrow \gamma = \cos^{-1} \left(\frac{17}{\sqrt{14} \sqrt{29}} \right)$$

Ανισότητα Cauchy-Schwartz (στον \mathbb{R}^n)

Θεώρημα: Ισχύει: $\left| \sum_{i=1}^n x_i y_i \right| \leq \left(\sum_{i=1}^n x_i^2 \right)^{1/2} \left(\sum_{i=1}^n y_i^2 \right)^{1/2}$

Ισοδύναμα $|\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle| \leq \|\underline{x}\| \cdot \|\underline{y}\|$

Απόδειξη: Η ανισότητα είναι προφανής (ως ισότητα!)

αν $\underline{y} = \underline{0}$. Εστω $\underline{y} \neq \underline{0}$. Τότε $\forall \lambda \in \mathbb{R}$:

$$0 \leq \|\underline{x} - \lambda \underline{y}\|^2 = \langle \underline{x} - \lambda \underline{y}, \underline{x} - \lambda \underline{y} \rangle = \|\underline{x}\|^2 - 2\lambda \langle \underline{x}, \underline{y} \rangle + \lambda^2 \|\underline{y}\|^2$$

$$:= f(\lambda)$$

Η $f(\lambda)$ ελαχιστοποιείται όταν $f'(\lambda) = 0$

$$f'(\lambda) = 2\lambda \|\underline{y}\|^2 - 2\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle = 0 \Rightarrow \lambda = \lambda^* = \frac{\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle}{\|\underline{y}\|^2} \quad (5)$$

Επομένως:

$$0 \leq \|\underline{x} - \lambda^* \underline{y}\|^2 = \|\underline{x}\|^2 - \frac{2\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle}{\|\underline{y}\|^2} \cdot \langle \underline{x}, \underline{y} \rangle + \frac{\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle^2}{\|\underline{y}\|^2} \cdot \frac{\|\underline{y}\|^2}{\|\underline{y}\|^2}$$

$$= \|\underline{x}\|^2 - \frac{\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle^2}{\|\underline{y}\|^2}$$

$$\Rightarrow \langle \underline{x}, \underline{y} \rangle^2 \leq \|\underline{x}\|^2 \cdot \|\underline{y}\|^2 \Rightarrow |\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle| \leq \|\underline{x}\| \cdot \|\underline{y}\| \quad \square$$

Τριγωνική ανισότητα:

Θεώρημα: Αν $\underline{x}, \underline{y} \in \mathbb{R}^n$, τότε $\|\underline{x} + \underline{y}\| \leq \|\underline{x}\| + \|\underline{y}\|$

Απόδειξη: $\|\underline{x} + \underline{y}\|^2 = \langle \underline{x} + \underline{y}, \underline{x} + \underline{y} \rangle = \|\underline{x}\|^2 + 2\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle + \|\underline{y}\|^2$

Απο ανισότητα CS:

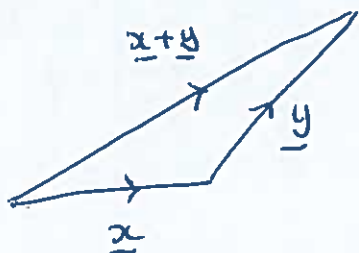
$$\|\underline{x} + \underline{y}\|^2 \leq \|\underline{x}\|^2 + 2|\langle \underline{x}, \underline{y} \rangle| + \|\underline{y}\|^2$$

$$\leq \|\underline{x}\|^2 + 2\|\underline{x}\| \cdot \|\underline{y}\| + \|\underline{y}\|^2$$

$$= (\|\underline{x}\| + \|\underline{y}\|)^2$$

$$\Rightarrow \|\underline{x} + \underline{y}\| \leq \|\underline{x}\| + \|\underline{y}\| \quad \square$$

Γεωμετρική ερμηνεία:



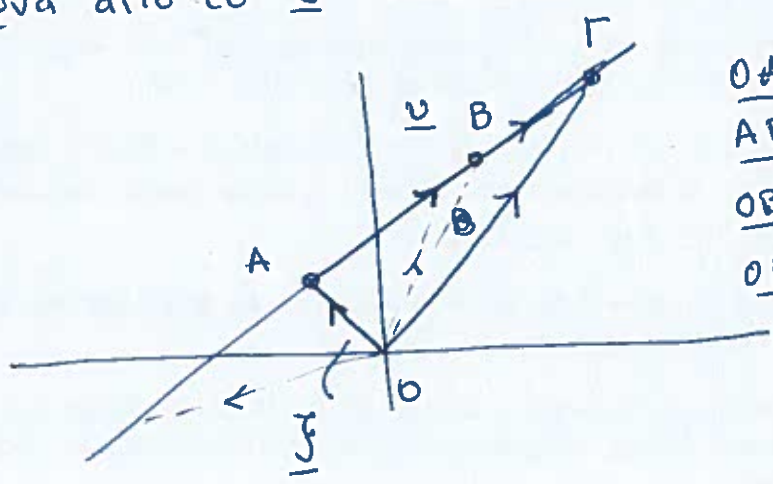
Ισότητα ($\|\underline{x} + \underline{y}\| = \|\underline{x}\| + \|\underline{y}\|$)
 όταν $\underline{x} = \lambda \underline{y}$, $\lambda \geq 0$.

Απόσταση Διανυσμάτων

Αν $\underline{x}, \underline{y} \in \mathbb{R}^n$ ορίζουμε $d(\underline{x}, \underline{y}) = \|\underline{x} - \underline{y}\|$ πν
 γενικά την απόσταση $|\underline{x} - \underline{y}|$ στον $\mathbb{R} = \mathbb{R}^1$. Αν
 $\underline{x} \neq \underline{0}$ τότε $\hat{\underline{x}} = \frac{\underline{x}}{\|\underline{x}\|}$ είναι το μοναδιαίο
 διάνυσμα ($\|\hat{\underline{x}}\| = 1$) στην διεύθυνση \underline{x} .

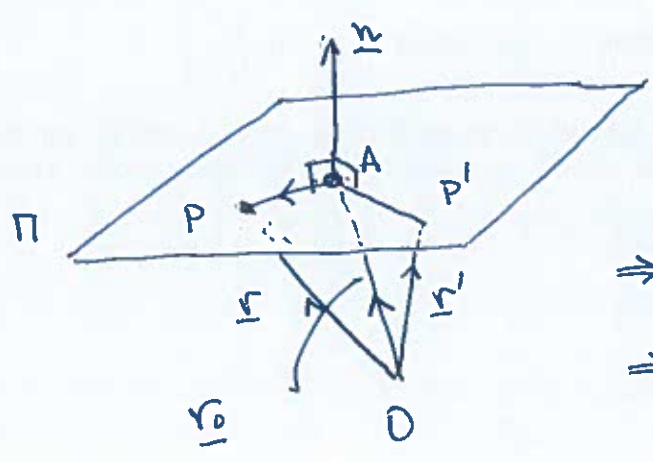
Ευθεία στον \mathbb{R}^n

Έστω $\underline{\zeta}, \underline{v} \in \mathbb{R}^n, \underline{v} \neq \underline{0}$. Το σύνολο των διανυσμάτων
 (σημείων): $L = \{ \underline{\zeta} + t\underline{v} : t \in \mathbb{R} \}$ ορίζει ευθεία
 που περνά από το $\underline{\zeta}$ και έχει διεύθυνση \underline{v}



$\underline{OA} = \underline{\zeta}$
 $\underline{AB} = \underline{v}$
 $\underline{OB} = \underline{OA} + \underline{AB} = \underline{\zeta} + \underline{v}$
 $\underline{OG} = \underline{\zeta} + t\underline{v}$

(Υπερ) Επίπεδο στον \mathbb{R}^n : Έστω επίπεδο Π στον \mathbb{R}^3 ,
 σημείο $A \in \Pi$ και διάνυσμα $\underline{n} \perp \Pi$



Έστω $\underline{OA} = \underline{r_0}$
 $\underline{OP} = \underline{r}$
 Τότε $\underline{AP} = \underline{r} - \underline{r_0} \perp \underline{n}$
 $\Rightarrow \langle \underline{r} - \underline{r_0}, \underline{n} \rangle = 0$
 $\Rightarrow \langle \underline{r}, \underline{n} \rangle = \langle \underline{r_0}, \underline{n} \rangle$

Πά είναι η (διανομοτική) εξίσωση του Π . Αν

$$\underline{r}_0 = (a_1, a_2, \dots, a_n), \quad \underline{r} = (x_1, x_2, \dots, x_n), \quad \underline{n} = (b_1, b_2, \dots, b_n)$$

τότε

$$\langle \underline{r}, \underline{n} \rangle = \langle \underline{r}_0, \underline{n} \rangle \Leftrightarrow a_1 x_1 + a_2 x_2 + \dots + a_n x_n = a_1 b_1 + \dots + a_n b_n \\ := \gamma$$

δηλ η εξίσωση του Π σε καρτεσιανές συντεταγμένες

$$\text{είναι : } \sum_{i=1}^n a_i x_i = \gamma \Leftrightarrow a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = \gamma$$

Εξωτερικό γινόμενο (στον \mathbb{R}^3)

Έστω $\underline{a} = a_1 \underline{i} + a_2 \underline{j} + a_3 \underline{k}$ και $\underline{b} = b_1 \underline{i} + b_2 \underline{j} + b_3 \underline{k}$
 $\underline{a}, \underline{b} \in \mathbb{R}^3$. (Έστω $\underline{i}, \underline{j}, \underline{k}$ τα μοναδιαία διανύσματα
 σε καρτεσιανό σύστημα αξόνων (x, y, z)). Σε προσημειωμένο
 συμβολισμό $\underline{i} = \underline{e}_1 = (1, 0, 0)$, $\underline{j} = \underline{e}_2 = (0, 1, 0)$, $\underline{k} = \underline{e}_3 =$

$= (0, 0, 1)$. Το εξωτερικό γινόμενο $\underline{a} \times \underline{b} = \underline{a} \wedge \underline{b}$

ορίζεται (συμβολικά) ως : $(\cdot \wedge \cdot) : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$,

$$\underline{a} \wedge \underline{b} = \begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = \underline{i} \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} - \underline{j} \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} \\ + \underline{k} \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}$$

$$= \underline{i} (a_2 b_3 - a_3 b_2) - \underline{j} (a_1 b_3 - a_3 b_1) + \underline{k} (a_1 b_2 - a_2 b_1)$$

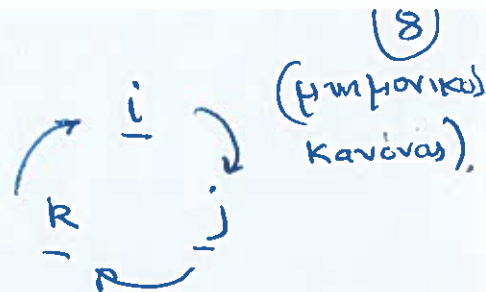
Ιδιότητες : $\underline{a} \wedge \underline{b} = -\underline{b} \wedge \underline{a}$, $\underline{a} \wedge (\beta \underline{b} + \gamma \underline{c}) = \beta (\underline{a} \wedge \underline{b}) + \gamma (\underline{a} \wedge \underline{c})$

$$\underline{a} \wedge \underline{a} = -\underline{a} \wedge \underline{a} \Rightarrow \underline{a} \wedge \underline{a} = \underline{0}$$

$$\underline{i} \wedge \underline{i} = \underline{j} \wedge \underline{j} = \underline{k} \wedge \underline{k} = \underline{0}$$

$$\underline{i} \wedge \underline{j} = \underline{j} \wedge \underline{k} = \underline{k} \wedge \underline{i}$$

$$\underline{i} \wedge \underline{j} = \underline{k}, \quad \underline{j} \wedge \underline{k} = \underline{i}, \quad \underline{k} \wedge \underline{i} = \underline{j}$$



Τριπλό γινόμενο: Έστω $\underline{a}, \underline{b}, \underline{c} \in \mathbb{R}^3$. Τότε

$$\underline{a} \wedge \underline{b} = \begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = \underline{i} \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} - \underline{j} \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} + \underline{k} \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}$$

$$\Rightarrow (\underline{a} \wedge \underline{b}) \cdot \underline{c} = c_1 \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} - c_2 \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} + c_3 \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}$$

$$= \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} \quad (\text{με ανώπευση ως προς την 3η γραφή}).$$

Έστω ότι $\underline{c} = \alpha \underline{a} + \beta \underline{b}$, δηλαδή $\underline{c} \in \Pi(\underline{a}, \underline{b})$, τότε επίπεδο που ορίζεται από τα \underline{a} και \underline{b} . Τότε

$$(\underline{a} \wedge \underline{b}) \cdot (\alpha \underline{a} + \beta \underline{b}) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ \alpha a_1 + \beta b_1 & \alpha a_2 + \beta b_2 & \alpha a_3 + \beta b_3 \end{vmatrix} = 0$$

από ίδιες ορίσεις (οι 3 γραφές του πίνακα είναι γραμ. εξαρτημένες \Rightarrow ο πίνακας είναι ιδιόμορφος \Rightarrow η ορίζουσα είναι 0).

Συμπέρασμα :

$$\underline{a} \perp \underline{b} \iff \alpha \underline{a} + \beta \underline{b} \quad \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}$$

$$\Rightarrow \underline{a} \perp \underline{b} \iff \Pi(\underline{a}, \underline{b})$$

Υπολογίζουμε την νόρμα $\|\underline{a} \wedge \underline{b}\|$:

$$\|\underline{a} \wedge \underline{b}\|^2 = \langle \underline{a} \wedge \underline{b}, \underline{a} \wedge \underline{b} \rangle = \langle \underline{i} \Delta_{11} + \underline{j} \Delta_{12} + \underline{k} \Delta_{13}, \underline{i} \Delta_{11} + \underline{j} \Delta_{12} + \underline{k} \Delta_{13} \rangle$$

όπου Δ_{ij} η ορίζουσα που προκύπτει αν απαλείψουμε την $i^{\text{η}}$ γραμμή και j -στήλη στον πίνακα.

$$\begin{bmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{bmatrix}$$

$$\text{Επομένως : } \|\underline{a} \wedge \underline{b}\|^2 = \Delta_{11}^2 + \Delta_{12}^2 + \Delta_{13}^2 =$$

$$= \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix}^2 + \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix}^2 + \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}^2$$

$$= (a_2 b_3 - a_3 b_2)^2 + (a_1 b_3 - a_3 b_1)^2 + (a_1 b_2 - a_2 b_1)^2$$

$$= a_2^2 b_3^2 + a_3^2 b_2^2 - 2 a_2 a_3 b_2 b_3$$

$$+ a_1^2 b_3^2 + a_3^2 b_1^2 - 2 a_1 a_3 b_1 b_3$$

$$+ a_1^2 b_2^2 + a_2^2 b_1^2 - 2 a_1 a_2 b_1 b_2$$

(10)

$$= a_1^2 (b_1^2 + b_2^2 + b_3^2) + a_2^2 (b_1^2 + b_2^2 + b_3^2) + a_3^2 (b_1^2 + b_2^2 + b_3^2) \\ - a_1^2 b_1^2 - a_2^2 b_2^2 - a_3^2 b_3^2 \\ - 2a_2 a_3 b_2 b_3 - 2a_1 a_3 b_1 b_3 - 2a_1 a_2 b_1 b_2$$

$$= (a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)(b_1^2 + b_2^2 + b_3^2) - (a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3)^2$$

$$= \|\underline{a}\|^2 \cdot \|\underline{b}\|^2 - \langle \underline{a}, \underline{b} \rangle^2$$

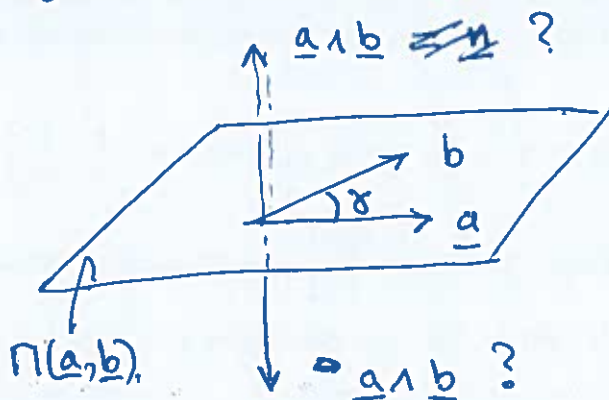
$$= \|\underline{a}\|^2 \cdot \|\underline{b}\|^2 - \|\underline{a}\|^2 \|\underline{b}\|^2 \cos^2 \gamma$$

$$= \|\underline{a}\|^2 \|\underline{b}\|^2 \sin^2 \gamma \quad 0 \leq \gamma \leq \pi \quad \text{η γωνία μεταξύ των} \\ \text{διανυσμάτων } \underline{a} \text{ και } \underline{b}$$

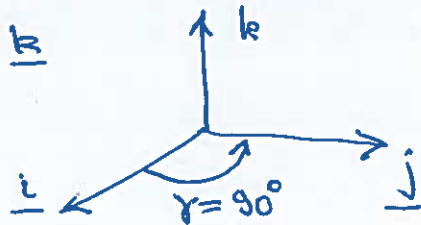
$$\Rightarrow \|\underline{a} \wedge \underline{b}\| = \|\underline{a}\| \cdot \|\underline{b}\| \sin \gamma.$$

Συμπέρασμα: $\underline{a} \wedge \underline{b} \perp \Pi(\underline{a}, \underline{b})$ και $\|\underline{a} \wedge \underline{b}\| = \|\underline{a}\| \cdot \|\underline{b}\| \sin \gamma$ }.

Γεωμετρικά υπάρχουν δύο δυνατές επιλογές:

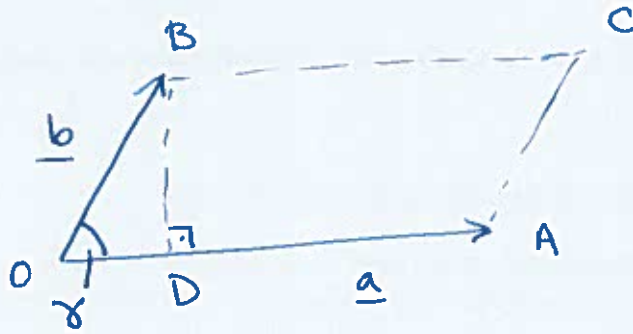


Η σωστή επιλογή (για το συγκεκριμένο σχήμα) είναι η πρώτη και δίνεται από τον κανόνα του "δεξιόστροφου κοχλίου". Επαλήθευση: $\underline{e} \wedge \underline{j} = \underline{k}$



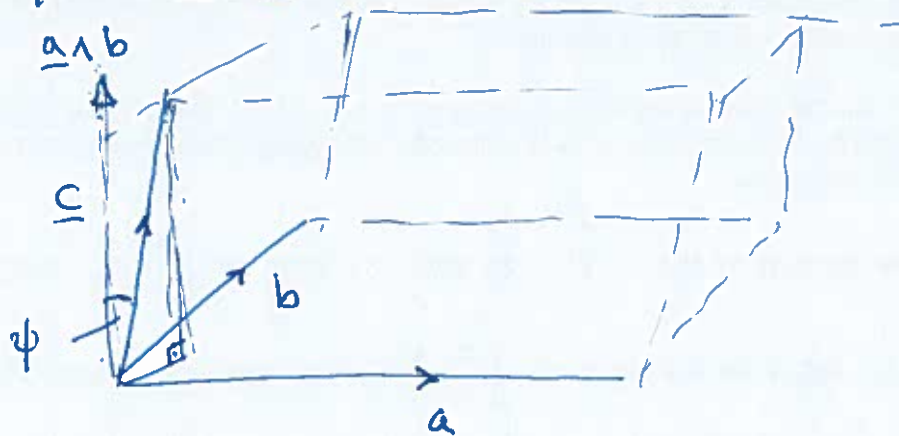
Γεωμετρική Ερμηνεία Εξωτερικού γινομένου.

- Έστω παράλληλογραμμο με πλευρές που αντιστοιχούν σε διανύσματα a και b.



Φέρουμε την κάθετο $BD \perp OA$. Τότε $|BD| =$
 $= \| \underline{b} \| \sin \gamma$ και εμβαδόν $E = |BD| \cdot |OA| =$
 $= \| \underline{a} \| \cdot \| \underline{b} \| \sin \gamma = \| \underline{a} \wedge \underline{b} \|$

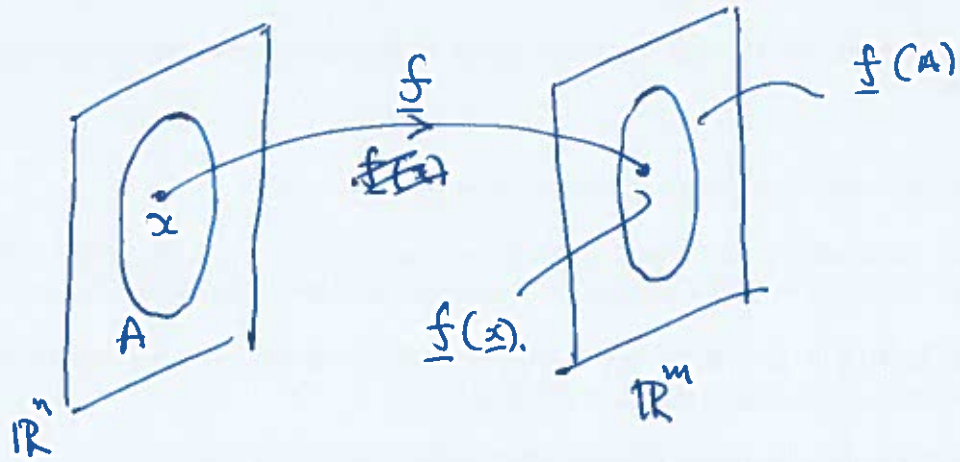
- Έστω παραλληλεπίπεδο με πλευρές που αντιστοιχούν σε διανύσματα a, b και c



Εμβαδον βάσης $= E = \| \underline{a} \wedge \underline{b} \|$. Όγκος $V = E \| \underline{c} \| \cos \psi$
 $\Rightarrow V = |(\underline{a} \wedge \underline{b}) \cdot \underline{c}| = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$

Συναρτήσεις πολλών μεταβλητών

Έστω $A \subseteq \mathbb{R}^n$ και $\underline{f}: A \rightarrow \mathbb{R}^m$, δηλαδή n f απεικονίζει $\underline{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in A$ στο $\underline{f}(\underline{x}) = (f_1(\underline{x}), \dots, f_m(\underline{x})) \in \mathbb{R}^m$



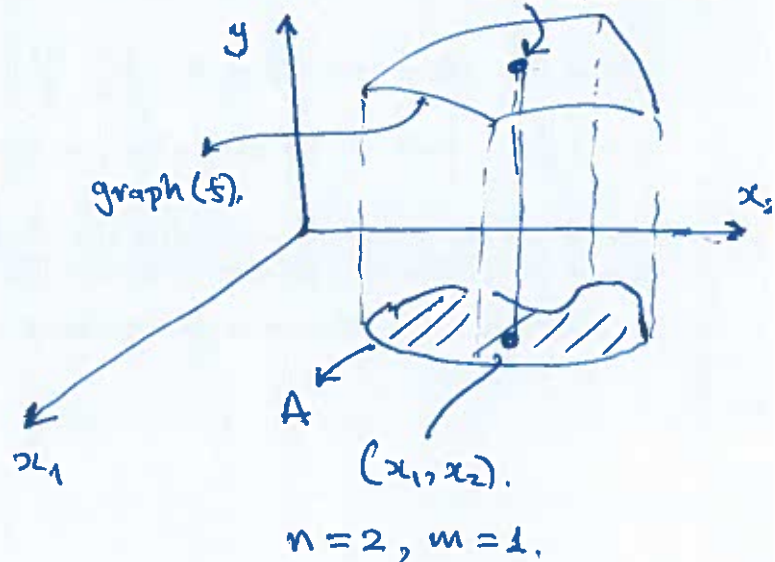
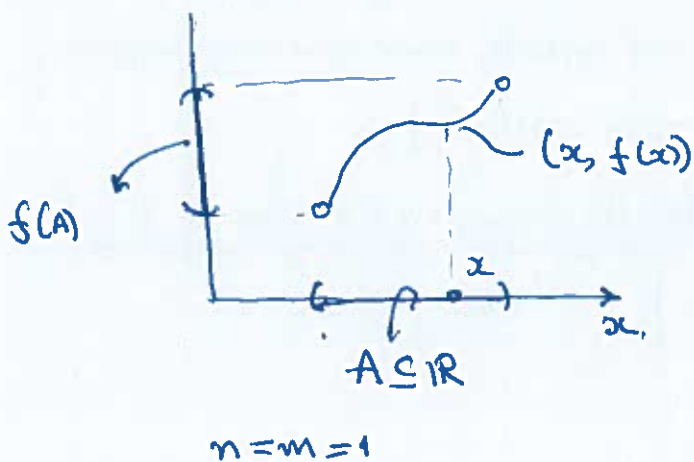
Η \underline{f} λέγεται διανυσματική συνάρτηση αν $m > 1$ και βαθμωτή αν $m = 1$. Το σύνολο A είναι το πεδίο ορισμού της \underline{f} . Ορίστηκε επίσης:

- $$\underline{f}(A) = \{ \underline{f}(\underline{x}) : \underline{x} \in A \}$$

ως την "εικόνα" της \underline{f} .

- Επίσης: Το γραφικό της \underline{f} είναι το σύνολο

$$\text{graph}(\underline{f}) = \{ (\underline{x}, \underline{f}(\underline{x})) : \underline{x} \in A \} \subseteq \mathbb{R}^{n+m}, \text{ π.χ. } (x_1, x_2, f(x_1, x_2))$$

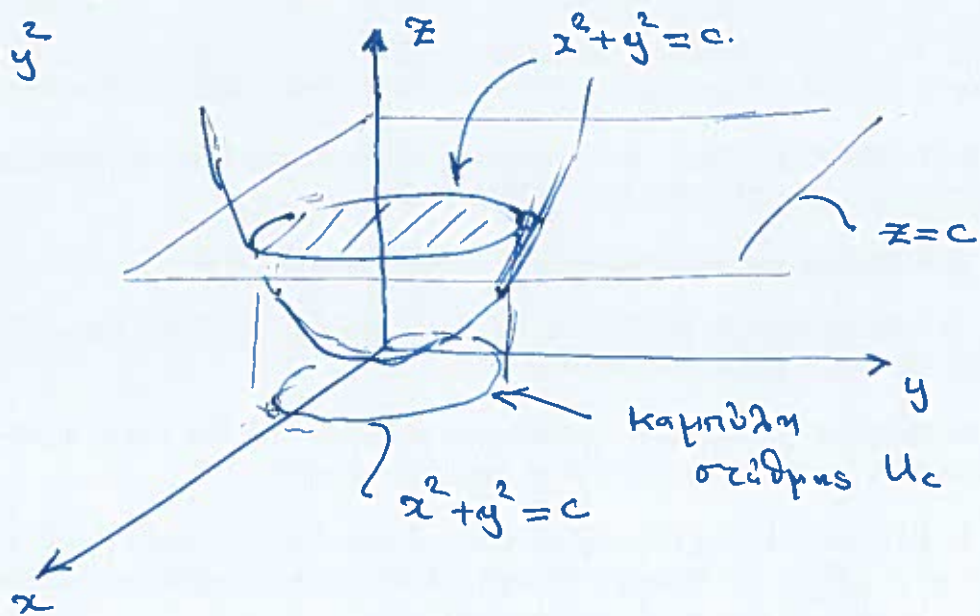


Εστω $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ (βαθμωπή), και $c \in \mathbb{R}$. Το σύνολο σάθμης με τιμή c ορίζεται ως:

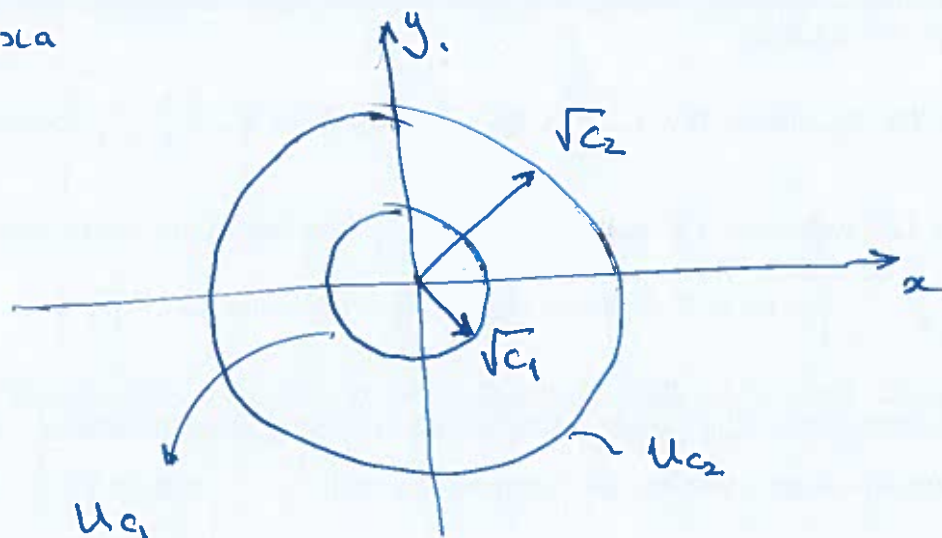
$$U_c = \{ \underline{x} \in \mathbb{R}^n : f(\underline{x}) = c \} \subseteq \mathbb{R}^n$$

Παράδειγμα. Έστω $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x,y) = x^2 + y^2$

Το γράφημα της f είναι παραβολοειδής $z = f(x,y) = x^2 + y^2$



Αν $c_2 > c_1$, οι καμπύλες σάθμης είναι κύκλοι με κέντρο τό $(x,y) = (0,0)$ και ακτίνα $\sqrt{c_2} > \sqrt{c_1}$ αντίστοιχα

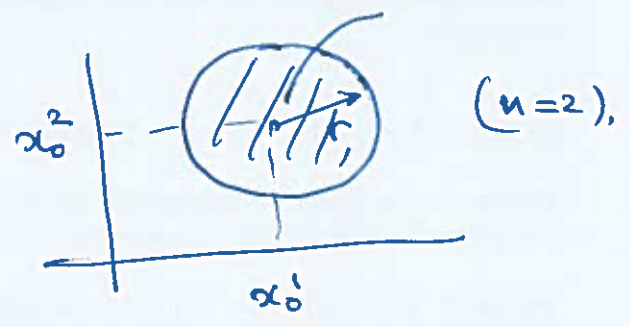
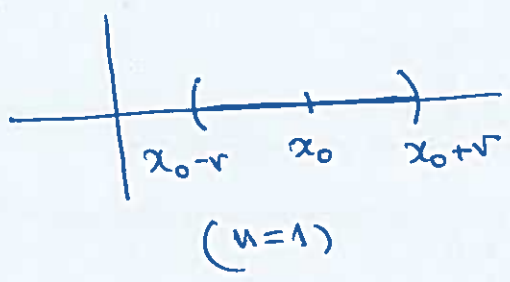


Βασική τοπολογία στον \mathbb{R}^n

Έστω $\underline{x}_0 \in \mathbb{R}^n$. Η ανοικτή σφαίρα (μπάλα) ακτίνας r και $(r \in \mathbb{R})$ και κέντρου \underline{x}_0 ορίζεται ως:

$$B_r(\underline{x}_0) = \{ \underline{x} \in \mathbb{R}^n : \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < r \} \quad \underline{x}_0 = (x_0^1, x_0^2)$$

π.χ

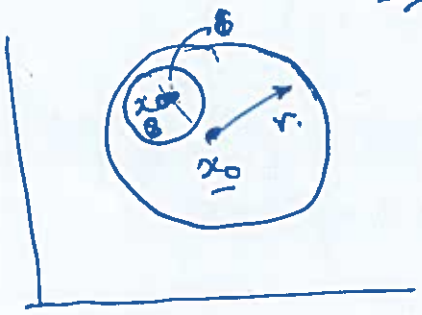


Το σύνολο $U \subseteq \mathbb{R}^n$ είναι ανοικτό αν $\forall \underline{x}_0 \in U \exists r = r(\underline{x}_0) > 0$ π.ω. $B_r(\underline{x}_0) \subseteq U$. ~~Συμφρακτικά~~ ~~ή~~ ~~είναι~~ ~~ανοικτός~~



Θεώρημα: Για κάθε $\underline{x}_0 \in \mathbb{R}^n$ και $r > 0$ το $B_r(\underline{x}_0)$ είναι ανοικτό σύνολο.

Απόδειξη: Έστω $\underline{x}_0 \in \mathbb{R}^n$ και $r > 0$. Έστω $\underline{x} \in B_r(\underline{x}_0)$
 $\Rightarrow \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < r$. Θα δείξουμε ότι $\exists s > 0$
π.ω. $B_s(\underline{x}) \subseteq B_r(\underline{x}_0)$. Έστω
 $s = r - \|\underline{x} - \underline{x}_0\|$. Τότε αν $\underline{y} \in B_s(\underline{x})$
Έχουμε $\|\underline{y} - \underline{x}\| < s$ και



$$\|\underline{y} - \underline{x}_0\| = \|\underline{y} - \underline{x} + \underline{x} - \underline{x}_0\| \leq \|\underline{y} - \underline{x}\| + \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < s + r - s = r \Rightarrow \underline{y} \in B_r(\underline{x}_0)$$

 $\Rightarrow B_s(\underline{x}) \subseteq B_r(\underline{x}_0)$ □

Άσκηση: Δείξτε ότι $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x > 0\}$ είναι ανοικτό. (4)

Ορισμός: Έστω $A \subseteq \mathbb{R}^n$. Τό σημείο $\underline{x} \in \mathbb{R}^n$ λέγεται συνοριακό σημείο του A ($\underline{x} \in \partial A$, το σύνορο του A) αν για κάθε $\nu > 0$ η σφαίρα (μπάλα) $B_\nu(\underline{x}) = \{\underline{y} \in \mathbb{R}^n : \|\underline{y} - \underline{x}\| = \nu\}$ περιέχει ένα σημείο του A και ένα σημείο εκτός του A , δηλ στο $\mathbb{R}^n \setminus A$. Το A είναι κλειστό αν περιέχει όλα τα συνοριακά του σημεία, δηλ αν $\partial A \subseteq A$. Γράφουμε επίσης

$$\bar{A} = A \cup \partial A$$

Παράδειγμα: Στον $\mathbb{R} = \mathbb{R}^1$ το διάστημα $A = (0, 1)$ είναι ανοικτό. Έχουμε $\partial A = \{0, 1\}$ και $\bar{A} = [0, 1]$.

Στον \mathbb{R}^n η σφαίρα $B_r(\underline{x}_0)$ είναι ανοικτό σύνολο (όπως δείξαμε), $\partial B_r(\underline{x}_0) = \{\underline{x} \in \mathbb{R}^n : \|\underline{x} - \underline{x}_0\| = r\}$ και $\bar{B}_r(\underline{x}_0) = \{\underline{x} \in \mathbb{R}^n : \|\underline{x} - \underline{x}_0\| \leq r\}$.

Σύγκλιση ακολουθιών στον \mathbb{R}^n

Ορισμός: Έστω ακολουθία (\underline{x}_k) , $\underline{x}_k \in \mathbb{R}^n \forall k \in \mathbb{N}$. Τότε $\underline{x}_k \rightarrow \underline{b}$ καθώς $k \rightarrow \infty$ (ισοδύναμα $\lim_{k \rightarrow \infty} \underline{x}_k = \underline{b}$) αν και μόνο αν $\forall \varepsilon > 0 \exists K \in \mathbb{N}$ π.ω. $\|\underline{x}_k - \underline{b}\| < \varepsilon \forall k > K$

Παρατήρηση: $\underline{x}_k \rightarrow \underline{b}$ αν "ζελικά" η απόσταση των \underline{x}_k από το \underline{b} είναι μικρότερη του ε , όσο μικρό και αν διαλέξουμε το ε .

Θεώρημα: $\underline{x}_k \rightarrow \underline{\xi}$ καθώς $k \rightarrow \infty$ αν και μόνο αν $x_k^i \rightarrow \xi_i$ καθώς $k \rightarrow \infty$, όπου $\underline{x}_k = (x_k^1, x_k^2, \dots, x_k^n)$ και $\underline{\xi} = (\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_n)$. (5)

Απόδειξη: (για $n=2$, η γενική περίπτωση παρόμοια).

Έστω $\underline{x}_k = (\alpha_k, \beta_k)$ και $\underline{\xi} = (\alpha, \beta)$. Θα δείξουμε

πρώτα ότι $\alpha_k \rightarrow \alpha$ και $\beta_k \rightarrow \beta$ καθώς $k \rightarrow \infty$.

• Έστω $\underline{x}_k \rightarrow \underline{\xi}$ καθώς $k \rightarrow \infty$. Τότε $\|\underline{x}_k - \underline{\xi}\| \rightarrow 0$

και άρα

$$\|\alpha_k - \alpha\| \leq \sqrt{(\alpha_k - \alpha)^2 + (\beta_k - \beta)^2} \rightarrow 0 \text{ καθώς } k \rightarrow \infty$$

Παρόμοια για $\beta_k \rightarrow \beta$.

• Αντίστροφα, έστω ότι $\alpha_k \rightarrow \alpha$ και $\beta_k \rightarrow \beta$. Τότε

$$\|\underline{x}_k - \underline{\xi}\| = \sqrt{(\alpha_k - \alpha)^2 + (\beta_k - \beta)^2} \rightarrow \sqrt{0^2 + 0^2} = 0$$

και άρα $\underline{x}_k \rightarrow \underline{\xi}$ καθώς $k \rightarrow \infty$. \square

Θεωρία συναρτήσεων $f: A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$

Ορισμός: Έστω $f: A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, A ανοικτό, και $\underline{x}_0 \in \bar{A}$.

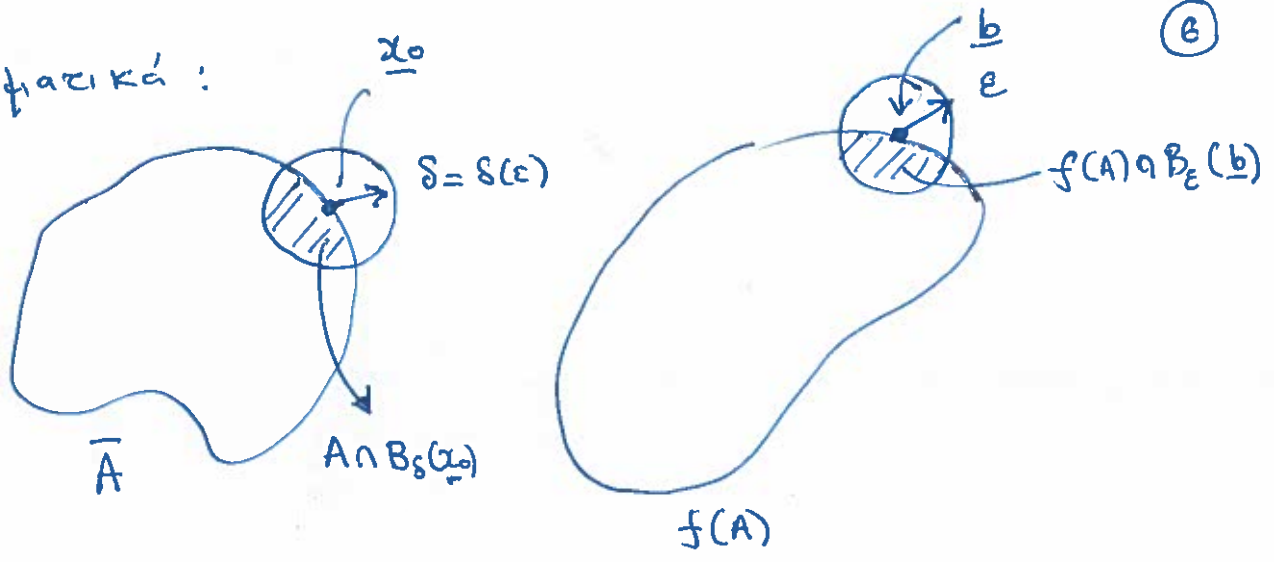
Το όριο $\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} f(\underline{x}) = \underline{b}$ αν και μόνο αν:

$$\forall \epsilon > 0 \exists \delta = \delta(\epsilon) > 0 \text{ π.ω } (\underline{x} \in A \text{ και } 0 < \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta) \Rightarrow \|\underline{f}(\underline{x}) - \underline{b}\| < \epsilon$$

(Ισοδύναμα: $\underline{x} \in A \cap B_{\underline{x}_0}(\delta) \setminus \{\underline{x}_0\} \Rightarrow \|\underline{f}(\underline{x}) - \underline{b}\| < \epsilon$).

Παρατήρηση: Το \underline{x}_0 μπορεί να μην ανήκει στο A και επομένως η τιμή $\underline{f}(\underline{x}_0)$ να μην ορίζεται.

Σχηματικά :



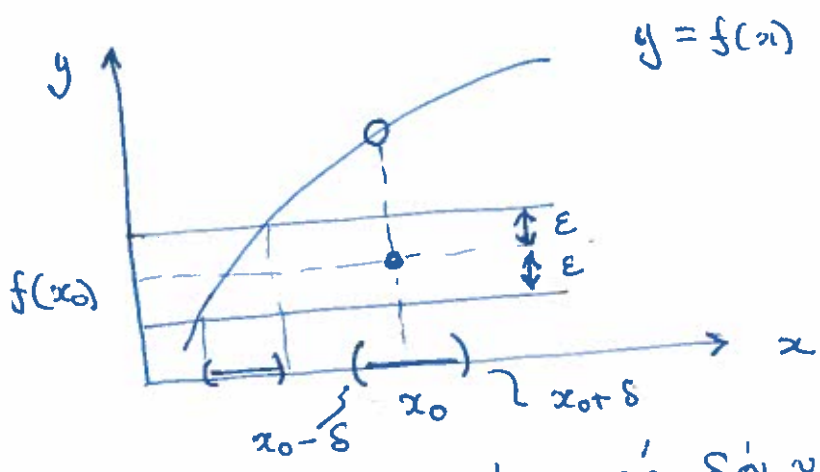
Ορισμός (συνέχειας) : Έστω $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ και $\underline{x}_0 \in A$

Η f είναι συνεχής στο \underline{x}_0 αν και μόνο αν :

$$\forall \epsilon > 0 \exists \delta = \delta(\epsilon) > 0 \text{ π.ω. } (\underline{x} \in A \text{ και } \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta) \Rightarrow \|f(\underline{x}) - f(\underline{x}_0)\| < \epsilon$$

(Ισοδύναμα αν $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = f(x_0)$).

Παράδειγμα (ασυνέχειας για $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$).



Αν επιλέξουμε το ϵ αρκετά μικρό δάν υπάρχει $\delta > 0$ τέτοιο ώστε $x \in (x_0 - \delta, x_0 + \delta) \Rightarrow |f(x) - f(x_0)| < \epsilon$

Όπως και στην περίπτωση συναρτήσεων $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ τα όρια συναρτήσεων είναι μοναδικά (όταν υπάρχουν):

Θεώρημα: Έστω $f: A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, A ανοικτό. Τότε, αν $\textcircled{7}$
και $\underline{x}_0 \in \bar{A} = A \cup \partial A$

$$\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \underline{f}(\underline{x}) = \underline{b}_1 \quad \text{και} \quad \lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \underline{f}(\underline{x}) = \underline{b}_2$$

έχουμε $\underline{b}_1 = \underline{b}_2$.

Απόδειξη: Έστω $\varepsilon > 0$ (αυθαίρετο). Τότε

$$\exists \delta_1 > 0 \text{ π.ω. } \underline{x} \in A \text{ και } 0 < \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta_1 \Rightarrow \|\underline{f}(\underline{x}) - \underline{b}_1\| < \varepsilon$$

$$\text{και } \exists \delta_2 > 0 \text{ π.ω. } \underline{x} \in A \text{ " } 0 < \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta_2 \Rightarrow \|\underline{f}(\underline{x}) - \underline{b}_2\| < \varepsilon$$

Θέτουμε $\delta = \min(\delta_1, \delta_2) > 0$. Τότε:

$$\underline{x} \in A \text{ και } 0 < \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta \Rightarrow \|\underline{f}(\underline{x}) - \underline{b}_i\| < \varepsilon, \quad i=1,2$$

Τέτοια \underline{x} υπάρχουν γιατί $\underline{x}_0 \in A$ (ανοικτό) η $\underline{x}_0 \in \partial A$.

Επομένως για ένα τέτοιο \underline{x} :

$$\|\underline{b}_1 - \underline{b}_2\| = \|\underline{b}_1 - \underline{f}(\underline{x}) + \underline{f}(\underline{x}) - \underline{b}_2\|$$

$$\leq \|\underline{b}_1 - \underline{f}(\underline{x})\| + \|\underline{f}(\underline{x}) - \underline{b}_2\|$$

$$< \varepsilon + \varepsilon = 2\varepsilon$$

Εφόσον το $\varepsilon > 0$ είναι αυθαίρετο, η νόρμα $\|\underline{b}_1 - \underline{b}_2\|$ είναι μικρότερη από κάθε θετικό αριθμό, άρα

$$\|\underline{b}_1 - \underline{b}_2\| = 0 \Rightarrow \underline{b}_1 = \underline{b}_2 \quad \square$$

Ιδιότητες Ορίων: Έστω $f: A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, $g: A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$,

A ανοικτό. Αν $\underline{x}_0 \in \bar{A} = A \cup \partial A$, $\underline{b} \in \mathbb{R}^m$, $c \in \mathbb{R}$:

$$(I_1): \lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \underline{f}(\underline{x}) = \underline{b} \Rightarrow \lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} c \underline{f}(\underline{x}) = c \underline{b}$$

$$(I_2): \lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \underline{f}(\underline{x}) = \underline{b}_1 \text{ και } \lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \underline{g}(\underline{x}) = \underline{b}_2 \Rightarrow \lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} (\underline{f} + \underline{g})(\underline{x}) = \underline{b}_1 + \underline{b}_2$$

(I₃): Αν $m=1$, $\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} f(\underline{x}) = b_1$ και $\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} g(\underline{x}) = b_2$,

τότε $\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} (fg)(\underline{x}) = b_1 b_2$

(I₄): Αν $m=1$, $\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} f(\underline{x}) = b \neq 0$ και $f(\underline{x}) \neq 0 \forall \underline{x} \in A$

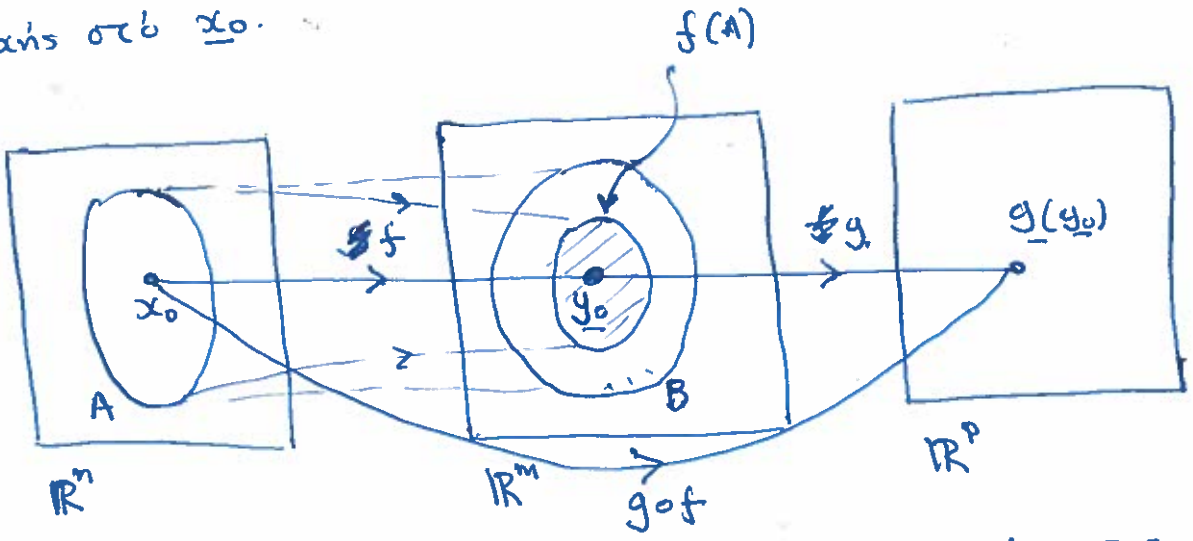
τότε $\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \frac{1}{f}(\underline{x}) = \frac{1}{b}$, $\frac{1}{f}: A \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto \frac{1}{f(x)}$

(I₅) Αν $\underline{f}(\underline{x}) = (f_1(\underline{x}), \dots, f_m(\underline{x}))$, $f_i: A \rightarrow \mathbb{R}, i=1,2,\dots,m$,

τότε $\underline{f}(\underline{x}) \rightarrow \underline{b}$ αν και μόνο αν $f_i(\underline{x}) \rightarrow b_i$,

$\forall i=1,2,\dots,m$.

Θεώρημα: (Συνέχεια σύνθεσης). Έστω $\underline{f}: A \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ και $g: B \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$. (Έστω επίσης ότι $\underline{f}(A) \subseteq B$ (ώστε η $g \circ f$ να ορίζεται στο A)). Αν η \underline{f} είναι συνεχής στο $\underline{x}_0 \in \mathbb{R}^m$ και η g είναι συνεχής στο $\underline{y}_0 := \underline{f}(\underline{x}_0)$, τότε η $g \circ f$ είναι συνεχής στο \underline{x}_0 .



Απόδειξη: Έστω $\epsilon > 0$. Πρέπει να δείξουμε ότι $\exists \delta > 0$
π.ω: $(\underline{x} \in A \text{ και } \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta \Rightarrow \|(g \circ f)(\underline{x}) - (g \circ f)(\underline{x}_0)\| < \epsilon$
Εφόσον η g είναι συνεχής στο $\underline{y}_0 = \underline{f}(\underline{x}_0) \in \underline{f}(A) \subseteq B$, τότε

$\exists \gamma > 0$ π.ω

$\underline{y} \in B$ και $\|\underline{y} - \underline{y}_0\| < \gamma \Rightarrow \|\underline{g}(\underline{y}) - \underline{g}(\underline{y}_0)\| < \epsilon$ (*)

Αφω η f είναι συνεχής στο $\underline{x}_0 \in A$, τότε για το συγκεκριμένο γ , $\exists \delta > 0$ π.ω

$\underline{x} \in A$ και $\|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta \Rightarrow \|\underline{f}(\underline{x}) - \underline{f}(\underline{x}_0)\| < \gamma$

Επομένως:

$\underline{x} \in A$ και $\|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta \Rightarrow \begin{cases} \underline{f}(\underline{x}) \in f(A) \subseteq B \text{ και} \\ \|\underline{f}(\underline{x}) - \underline{f}(\underline{x}_0)\| < \gamma \end{cases}$

Επιλέγοντας $\underline{y} = \underline{f}(\underline{x})$ και $\underline{y}_0 = \underline{f}(\underline{x}_0)$ στην (*) έχουμε:

$\underline{x} \in A$ και $\|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta \Rightarrow \|\underline{g}(\underline{f}(\underline{x})) - \underline{g}(\underline{f}(\underline{x}_0))\| < \epsilon$

$\Rightarrow \underline{g} \circ \underline{f}$ είναι συνεχής στο \underline{x}_0 . □.

Το επόμενο Θεώρημα συνδέει όρια ακολουθιών στον \mathbb{R}^n με όρια συναρτήσεων. ("αρχή μεταφοράς").

Θεώρημα: Έστω $\underline{f}: A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, A ανοικτό, και

$\underline{x}_0 \in \bar{A} = A \cup \partial A$. Τότε

$$\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \underline{f}(\underline{x}) = \underline{b} \quad (*)$$

αν και μόνο αν:

$(\forall (\underline{x}_n), \underline{x}_n \in A \setminus \{\underline{x}_0\}, \underline{x}_n \rightarrow \underline{x}_0) \Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} \underline{f}(\underline{x}_n) = \underline{b} \quad (**)$

Απόδειξη: Έστω ότι η (*) ισχύει και έστω (\underline{x}_n) ακολουθία στο $A \setminus \{\underline{x}_0\}$. Έστω $\epsilon > 0$ (αυθαίρετο). Τότε

$\exists \delta > 0$ π.ω. $(\underline{x} \in A \text{ και } 0 < \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta) \Rightarrow \|\underline{f}(\underline{x}) - \underline{b}\| < \epsilon$

Έστω ακολουθία (\underline{x}_n) , $\underline{x}_n \in A \setminus \{\underline{x}_0\}$, με $\underline{x}_n \rightarrow \underline{x}_0$ (10)

Τότε (για το συγκεκριμένο δ) $\exists N \in \mathbb{N}$ π.ω :

$$0 < \|\underline{x}_n - \underline{x}_0\| < \delta \quad \forall n > N$$

Άρα $\|f(\underline{x}_n) - \underline{b}\| < \varepsilon \quad \forall n > N \Rightarrow f(\underline{x}_n) \rightarrow \underline{b}$

καθώς $n \rightarrow \infty$.

• Αντίστροφα, έστω ότι $\forall (\underline{x}_n), \underline{x}_n \in A \setminus \{\underline{x}_0\}, \underline{x}_n \rightarrow \underline{x}_0$
 έχουμε $\lim_{n \rightarrow \infty} f(\underline{x}_n) = \underline{b}$ αλλά η σχέση (*) δεν ισχύει.

Τότε:

$$\sim (\forall \varepsilon > 0 \exists \delta = \delta(\varepsilon) > 0 \text{ π.ω } (x \in A \wedge \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta) \Rightarrow \|f(\underline{x}) - \underline{b}\| < \varepsilon)$$

Προσέγγιση:

$$\exists \varepsilon > 0 \text{ π.ω } \forall \delta > 0, (x \in A \wedge \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta) \not\Rightarrow \|f(\underline{x}) - \underline{b}\| < \varepsilon$$

σημείωση:

$$\exists \varepsilon > 0 \text{ π.ω } \forall \delta > 0 \exists \underline{x} = \underline{x}(\delta) \in A \text{ με } 0 < \|\underline{x} - \underline{x}_0\| < \delta \text{ αλλά } \|f(\underline{x}) - \underline{b}\| \geq \varepsilon.$$

Για το συγκεκριμένο ε στην τελευταία πρόταση,

θέτουμε διαδοχικά:

$$\delta = \delta_1 = 1 \Rightarrow \exists \underline{x}_1 \in A \setminus \{\underline{x}_0\} \text{ με } \|\underline{x}_1 - \underline{x}_0\| < 1 \text{ αλλά } \|f(\underline{x}_1) - \underline{b}\| \geq \varepsilon$$

$$\delta = \delta_2 = \frac{1}{2} \Rightarrow \exists \underline{x}_2 \in A \setminus \{\underline{x}_0\} \text{ με } \|\underline{x}_2 - \underline{x}_0\| < \frac{1}{2} \text{ " } \|f(\underline{x}_2) - \underline{b}\| \geq \varepsilon$$

και γενικά:

$$\delta = \delta_n = \frac{1}{n} \Rightarrow \exists \underline{x}_n \in A \setminus \{\underline{x}_0\} \text{ με } \|\underline{x}_n - \underline{x}_0\| < \frac{1}{n} \text{ αλλά } \|f(\underline{x}_n) - \underline{b}\| \geq \varepsilon$$

Έστω $(\underline{x}_n) = (\underline{x}_1, \underline{x}_2, \dots, \underline{x}_n, \dots)$ η αντίστοιχη ακολουθία
 Τότε κάθε όρος $\underline{x}_n \in A \setminus \{\underline{x}_0\}, \underline{x}_n \rightarrow \underline{x}_0$, αλλά $f(\underline{x}_n) \not\rightarrow \underline{b}$
 άποπο από την υπόθεση. \square

Παράδειγμα

(11)

Έστω $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $(x, y) \mapsto \left(x^2 y, \frac{y+x^3}{1+x^2}\right)$. Δείξτε ότι η f είναι συνεχής.

Λύση: Από τις ιδιότητες ορίων (I₅) αρκεί να δείξουμε ότι κάθε συνιστώσα της f είναι συνεχής. Κάθε πολυωνυμική συνάρτηση είναι συνεχής (στην προκειμένη περίπτωση: $\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0, y_0)} x^2 y = x_0^2 y_0$) επομένως η $f_1(x, y)$ είναι συνεχής. Εφόσον $1+x^2$ είναι συνεχής και μη μηδενική η $1/(1+x^2)$ είναι συνεχής (Ιδιότητα ορίων (I₄)). Επομένως και $f_2(x, y) = (y+x^3)/(1+x^2)$ είναι συνεχής ως προς γινόμενο συνεχών συναρτήσεων.

Παράδειγμα: Δείξτε (από τον ορισμό) ότι:

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2}{\sqrt{x^2+y^2}} = 0$$

Λύση: Έχουμε (για $(x, y) \neq (0, 0)$):

$$0 \leq \frac{x^2}{\sqrt{x^2+y^2}} \leq \frac{x^2+y^2}{\sqrt{x^2+y^2}} = \sqrt{x^2+y^2} = \|(x, y)\|$$

Για δεδομένο $\varepsilon > 0$ επιλέγουμε $\delta = \varepsilon$, και:

$$\|(x, y) - (0, 0)\| = \|(x, y)\| = \sqrt{x^2+y^2} < \delta \Rightarrow \frac{x^2}{\sqrt{x^2+y^2}} < \varepsilon$$

και επομένως το όριο της f είναι το 0.

Παράδειγμα: Δείξτε ότι:

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^3-y^3}{x^2+y^2} = 0$$

$$\text{Για } (x, y) \neq (0, 0): 0 \leq \left| \frac{x^3-y^3}{x^2+y^2} \right| \leq \frac{|x|^3+|y|^3}{x^2+y^2} = \frac{x^2|x|+y^2|y|}{x^2+y^2}$$

$$\leq \frac{(x^2+y^2)(|x|+|y|)}{x^2+y^2} = |x|+|y| \quad \text{και}$$

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} (|x|+|y|) = \lim_{(x,y) \rightarrow 0} |x| + \lim_{(x,y) \rightarrow 0} |y| = 0+0 = 0$$

Άρα $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^3 - y^3}{x^2 + y^2} = 0.$

(12)

Παράδειγμα : Δείξτε (από τον ορισμό) ότι:

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{2x^2y}{x^2+y^2} = 0.$$

Για $(x,y) \neq (0,0)$ έχουμε:

$$\left| \frac{2x^2y}{x^2+y^2} \right| \leq \left| \frac{2x^2y}{x^2} \right| = 2|y|$$

Για δεδομένο $\varepsilon > 0$ επιλέγουμε $\delta = \frac{\varepsilon}{2}$, οπότε

$$0 < \|(x,y) - (0,0)\| = \sqrt{x^2+y^2} < \delta = \frac{\varepsilon}{2} \Rightarrow |y| < \frac{\varepsilon}{2}$$

$$\Rightarrow 2|y| < \varepsilon \text{ και άρα}$$

$$0 \leq \left| \frac{2x^2y}{x^2+y^2} - 0 \right| \leq 2|y| < 2 \frac{\varepsilon}{2} = \varepsilon$$

και άρα $0 \leq \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{2x^2y}{x^2+y^2} \leq \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} |y| = 0.$

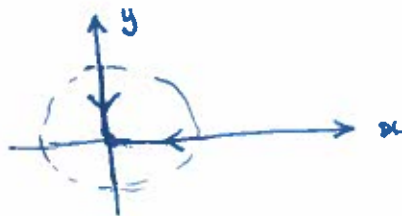
που συνεπάγεται το ζητούμενο όριο.

Παράδειγμα : Υπάρχει το όριο $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2}{x^2+y^2}$;

Αν το όριο υπήρχε θα ήταν το ίδιο κατά μήκος οποιασδήποτε διαδρομής $(x,y) \rightarrow (0,0)$. Αν $(x,y) \rightarrow (0,0)$ κατά μήκος της ευθείας $y=0$ η οριακή τιμή θα ήταν 1. Αν $(x,y) \rightarrow (0,0)$ κατά μήκος της ευθείας $x=0$ η οριακή τιμή θα ήταν

$$\lim_{y \rightarrow 0} \frac{0^2}{0^2+y^2} = 0 \neq 1$$

Άρα το όριο $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2}{x^2+y^2}$ δεν υπάρχει.



Παραγώγισον

①

Ορισμός (μερικές παράγωγοι), Έστω $U \subseteq \mathbb{R}^n$ ανοικτό και $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ μια πραγματική συνάρτηση. Οι μερικές παράγωγοι:

$$f_{x_1} = \frac{\partial f}{\partial x_1}, f_{x_2} = \frac{\partial f}{\partial x_2}, \dots, f_{x_n} = \frac{\partial f}{\partial x_n}$$

ως προς την πρώτη, δεύτερη, ..., n-οστή μεταβλητή, είναι οι πραγματικές συναρτήσεις η μεταβλητών:

$$\frac{\partial f}{\partial x_j}(x_1, \dots, x_n) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\underline{x} + h \underline{e}_j) - f(\underline{x})}{h}$$

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_1, \dots, x_j + h, \dots, x_n) - f(x_1, \dots, x_n)}{h}$$

(αν τα όρια υπάρχουν), όπου $1 \leq j \leq n$ και $\underline{e}_j = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0) \in \mathbb{R}^n$ με 1 στή θέση j (δηλ. η j γραμμή του πίνακα I_n). Το πεδίο ορισμού της $\frac{\partial f}{\partial x_j}$ είναι το σύνολο των $\underline{x} \in \mathbb{R}^n$ για τα οποία υπάρχει το όριο.

Παρατήρηση: Η μερική παράγωγος $\frac{\partial f}{\partial x_j}(\underline{x}_0)$ είναι ο "ρυθμός μεταβολής" της τιμής της f ως προς την μεταβλητή x_j στο σημείο \underline{x}_0 όταν οι τιμές των μεταβλητών ~~$x_1, x_2, \dots, x_{j-1}, x_{j+1}, \dots, x_n$~~ $x_1, x_2, \dots, x_{j-1}, x_{j+1}, \dots, x_n$ μένουν σταθερές στις τιμές $x_1^0, x_2^0, \dots, x_{j-1}^0, x_{j+1}^0, \dots, x_n^0$.

Παρατήρηση: Αν $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ χρησιμοποιούμε πολλές φορές τον συμβολισμό $\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z}$ αντί για $\frac{\partial f}{\partial x_1}, \frac{\partial f}{\partial x_2}, \frac{\partial f}{\partial x_3}$.

Αν ~~$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$~~ $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ μπορούμε να γράψουμε $\underline{f}(\underline{x}) = (f_1(\underline{x}), \dots, f_m(\underline{x}))$ και να ορίσουμε $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(\underline{x}), i=1, \dots, m, j=1, \dots, n$

Παράδειγμα: Αν $f(x, y) = x^2y + y^3$, τότε

(2)

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 2xy, \quad \frac{\partial f}{\partial y} = x^2 + 3y^2$$

Παράδειγμα: Αν $f(x, y) = \frac{xy}{\sqrt{x^2+y^2}}$, τότε (κονίνας

πηλίκω):

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} &= \frac{y\sqrt{x^2+y^2} - xy \frac{1}{2}(x^2+y^2)^{-1/2} \cdot 2x}{x^2+y^2} \\ &= \frac{y\sqrt{x^2+y^2} - x^2y(x^2+y^2)^{-1/2}}{x^2+y^2} \\ &= \frac{y(x^2+y^2) - x^2y}{(x^2+y^2)^{3/2}} = \frac{y^3}{(x^2+y^2)^{3/2}} \end{aligned}$$

$(x, y) \neq (0, 0)$.

Ορισμός (κατά κατεύθυνση παράγωγος). Έστω $U \subseteq \mathbb{R}^n$ ανοικτό και $f: U \rightarrow \mathbb{R}^k$. Έστω $\underline{x} \in U$ και $\underline{u} \in \mathbb{R}^n$, $\underline{u} \neq 0$. Τότε, η κατά κατεύθυνση παράγωγος της f στο σημείο \underline{x} κατά την κατεύθυνση \underline{u} ορίζεται ως:

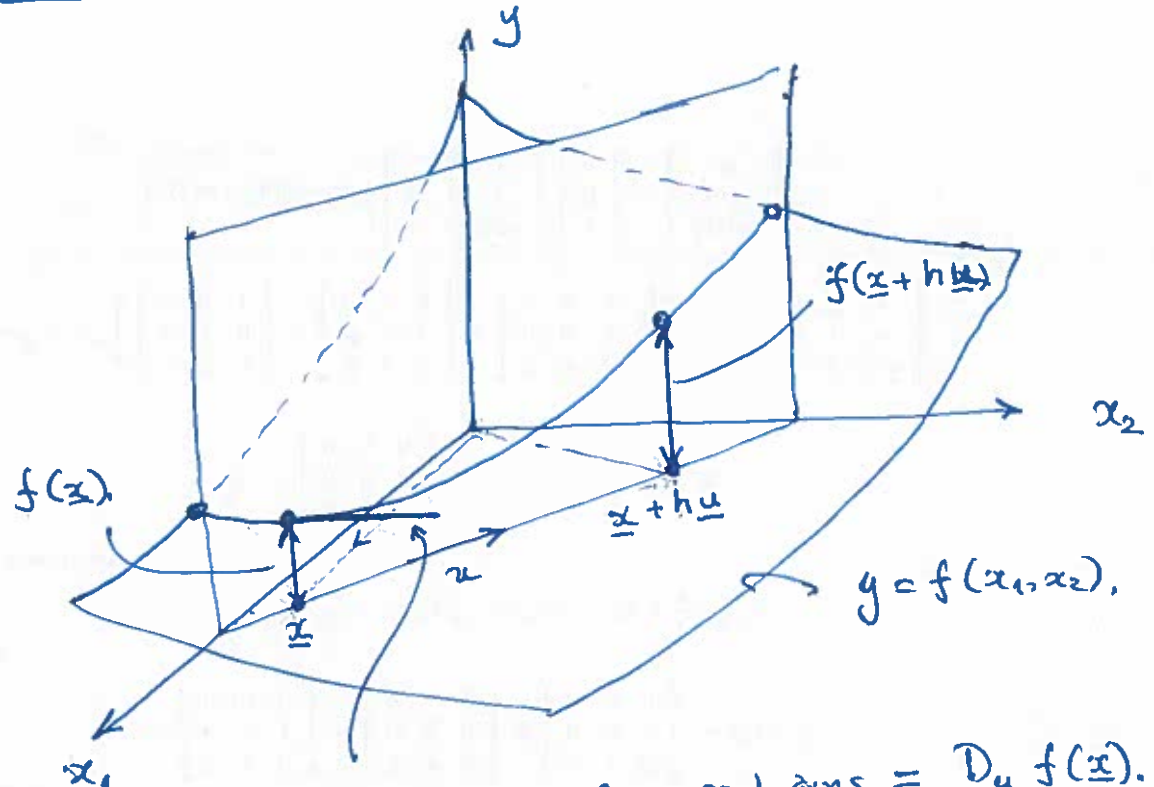
$$D_{\underline{u}} f(\underline{x}) = \frac{d}{dh} f(\underline{x} + h\underline{u}) \Big|_{h=0} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\underline{x} + h\underline{u}) - f(\underline{x})}{h}$$

(αν υπάρχει).

Παρατήρηση: Συνήθως επιλέγουμε διάνυσμα \underline{u} μοναδιαίας νόρμας, δηλ $\|\underline{u}\| = 1$.

Παρατήρηση: Ο ορισμός των μερικών παραγώγων είναι ειδική περίπτωση του ορισμού της κατά-κατεύθυνση παράγωγου με $\underline{u} := \underline{e}_j$, $j = 1, 2, \dots, n$.

Γεωμετρική Ερμηνεία (n=2, m=1)



Η κλίση της εφαπτομένης = $D_{\underline{u}} f(\underline{x})$.

Παράδειγμα: Έστω $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x_1, x_2) = x_1 x_2$

Να βρεθεί η "κλίση" της επιφάνειας $y = f(x_1, x_2)$ (δηλ. του γραφήματος της f) στο σημείο $(1, 2)$ κατά την κατεύθυνση $\underline{u} = (\frac{3}{5}, \frac{4}{5})$.

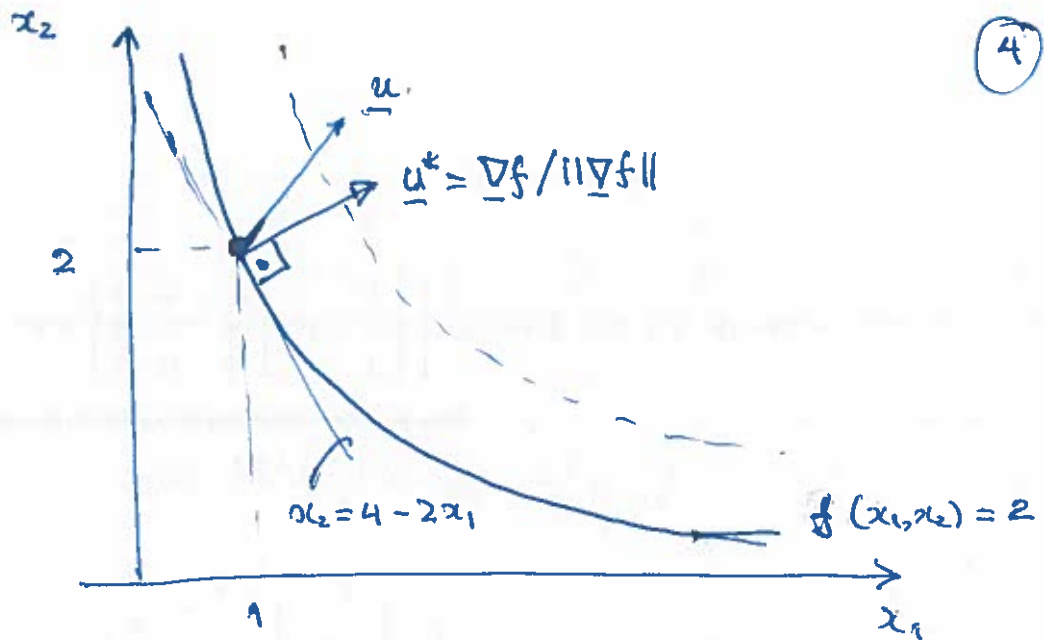
Λύση: Έχουμε

$$D_{\underline{u}} f(\underline{x}) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\underline{x} + h\underline{u}) - f(\underline{x})}{h}, \quad \begin{matrix} \underline{x} = (1, 2) \\ \underline{u} = (\frac{3}{5}, \frac{4}{5}) \end{matrix}$$

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{(1 + \frac{3h}{5})(2 + \frac{4h}{5}) - 1 \cdot 2}{h}$$

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\cancel{2} + \frac{10h}{5} + \frac{12h^2}{25} - \cancel{2}}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} (2 + \frac{12h}{25})$$

$$= 2$$



Παράδειγμα (συνέχεια)

κατώδυνα
 Ποιά είναι η διεύθυνση \underline{u}^* με $\|\underline{u}^*\| = 1$ κατά την οποία η $D_{\underline{u}^*} f(\underline{x})$ μεγιστοποιείται; Έστω $\underline{u}^* = (u_1^*, u_2^*)$ με $(u_1^*)^2 + (u_2^*)^2 = 1$. Τότε:

$$D_{\underline{u}^*} f(\underline{x}) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{(1 + u_1^* h)(2 + u_2^* h) - 2}{h} =$$

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{2u_1^* h + u_2^* h + h^2 u_1^* u_2^*}{h} = 2u_1^* + u_2^*.$$

Άρα πρέπει να μεγιστοποιήσουμε την συνάρτηση $g(u_1, u_2) = 2u_1 + u_2$ υπό τον περιορισμό $u_1^2 + u_2^2 = 1$

Αλγεβρικά, μεγιστοποιώμε

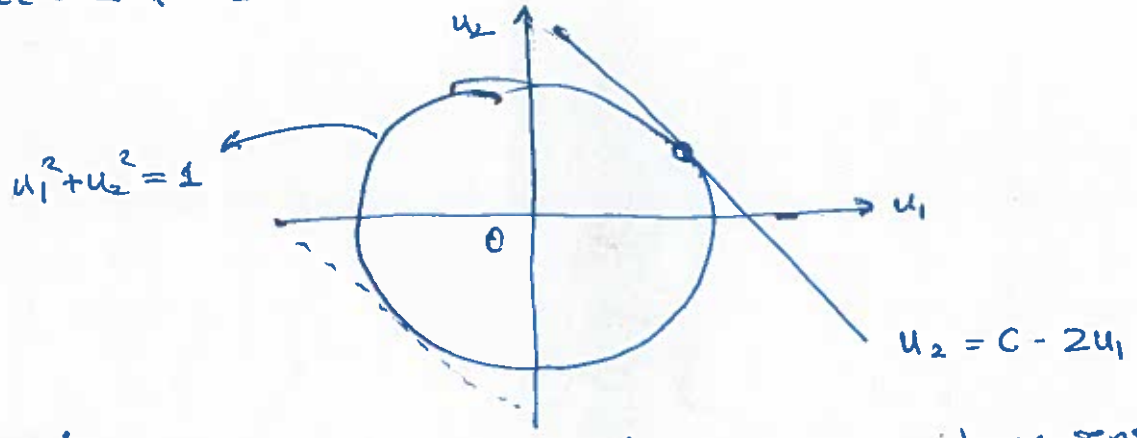
$$\hat{g}(u_1) = \max \left(\overbrace{2u_1 + \sqrt{1-u_1^2}}^{s_1}, \overbrace{2u_1 - \sqrt{1-u_1^2}}^{s_2} \right)$$

σε διάστημα $-1 \leq u_1 \leq 1$. Η "βέλτιστη" λύση μπορεί να προκύψει με παραγωγή ως:

$$(u_1^*, u_2^*) = \left(\frac{2}{\sqrt{5}}, \frac{1}{\sqrt{5}} \right) \text{ και } D_{\underline{u}^*} f(\underline{x}) = \sqrt{5}$$

Γεωμετρική λύση:

Έστω $2u_1 + u_2 = c$, $u_1^2 + u_2^2 = 1$.



Η βέλτιστη λύση αντιστοιχεί στην εφαπτομένη της ευθείας $u_2 = c - 2u_1$ στον μοναδιαίο κύκλο $u_1^2 + u_2^2 = 1$.
 Με αντικατάσταση,

$$u_1^2 + (c - 2u_1)^2 = 1 \Rightarrow 5u_1^2 - 4cu_1 + c^2 - 1 = 0$$

Η διακρίνουσα μηδενίζεται όταν:

$$\Delta = 16c^2 - 20(c^2 - 1) = 0 \Rightarrow 4c^2 = 20 \Rightarrow c = \sqrt{5}$$

(η αρνητική λύση $c = -\sqrt{5}$ αντιστοιχεί στην ελκτική περίπτωση). Επομένως, για $c = \sqrt{5}$,

$$5u_1^2 - 4\sqrt{5}u_1 + 4 = 0 \Rightarrow (\sqrt{5}u_1 - 2)^2 = 0 \Rightarrow u_1^* = \frac{2}{\sqrt{5}}$$

και $u_2^* = \frac{1}{\sqrt{5}}$ και $(u_1^*, u_2^*) = (\frac{2}{\sqrt{5}}, \frac{1}{\sqrt{5}})$.

Παρατηρούμε ότι η κλίση της εφαπτομένης στην καμπύλη στάθμης $x_1 x_2 = 2$ στο σημείο $(1, 2)$ είναι

$$\left. \frac{dx_2}{dx_1} \right|_{x_1=1} = -2x_1^{-2} \Big|_{x_1=1} = -2$$

και άρα το διάνυσμα $(1, -2)$ είναι παράλληλο με την εφαπτομένη. Επίσης $\langle (1, -2), (\frac{2}{\sqrt{5}}, \frac{1}{\sqrt{5}}) \rangle = 0$

\Rightarrow το διάνυσμα (u_1^*, u_2^*) είναι \perp στην επιφάνεια στάθμης στο σημείο $(1, 2)$. $((u_1^*, u_2^*) = \nabla f(1, 2) / \|\nabla f(1, 2)\|)$

Παραγωγισιμότητα συναρτήσεων η-μεταβλητών.

(6)

Έστω $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$. Όπως γνωρίζουμε η f είναι παραγωγισιμη σε σημείο $x_0 \in \mathbb{R}$ αν

$$\lim_{\delta x \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \delta x) - f(x_0)}{\delta x} = f'(x_0)$$

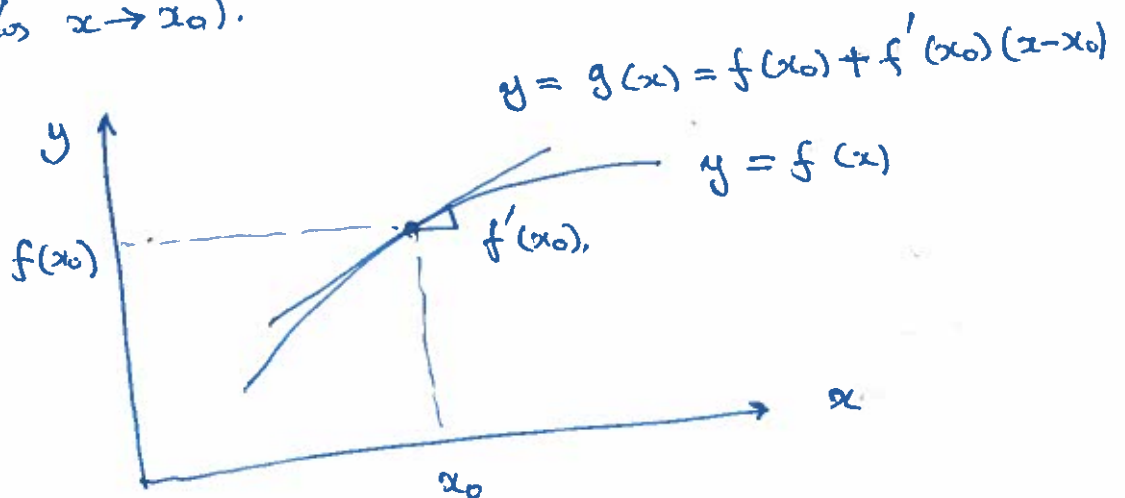
δηλ. το όριο είναι καλά ορισμένο και ορίζει την παράγωγο σε x_0 .

Ισοδύναμα, θέτοντας $x = x_0 + \delta x$,

$$\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = f'(x_0)$$

$$\Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0) - f'(x_0)(x - x_0)}{x - x_0} = 0.$$

Γεωμετρική, θέτοντας $g(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$, η ευθεία που είναι το χέρι της g είναι "κοντά" στο χέρι της f στο σημείο $x = x_0$, υπό την έννοια ότι $f(x_0) = g(x_0)$ και ότι η διαφορά $f(x) - g(x) \rightarrow 0$ καθώς $x \rightarrow x_0$ ακέρια και όταν διαιρείται με την ποσότητα $x - x_0$ (πρώ επίσης τείνει σε 0 καθώς $x \rightarrow x_0$).



Ισοδύναμα η f είναι παραγωγισιμη σε $x = x_0$ αν υπάρχει αφινική (γραμμική + σταθερή) συνάρτηση $g(x)$ με $g(x_0) = f(x_0)$ π.ω. $\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - g(x)}{x - x_0} = 0.$

Ο ορισμός επεκτείνεται για συναρτήσεις $\underline{f}: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ όπου (7)

U ανοικτό σύνολο:

(Προσωρινός) Ορισμός παραγωγισιμότητας: Έστω $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$

σε U ανοικτό. Η f είναι παραγωγίσιμη (διαφοροίτητη) στο

$\underline{x}_0 \in U$ αν οι μερικές παράγωγοι $\frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{x}_0)$, $i=1,2,\dots,n$

υπάρχουν (είναι καλά ορισμένες) και

$$\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \frac{\| \underline{f}(\underline{x}) - \underline{f}(\underline{x}_0) - T(\underline{x} - \underline{x}_0) \|}{\| \underline{x} - \underline{x}_0 \|} = 0$$

όπου $T := Df(\underline{x}_0) \in \mathbb{R}^{m \times n}$, $T_{ij} = \frac{\partial f_i}{\partial x_j}(\underline{x}_0)$, $i=1,2,\dots,m$, $j=1,2,\dots,n$

όπου:

$$\underline{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}, \quad \underline{x}_0 = \begin{bmatrix} x_1^0 \\ x_2^0 \\ \vdots \\ x_n^0 \end{bmatrix} \quad \text{και} \quad \underline{f}(\underline{x}) = \begin{bmatrix} f_1(\underline{x}) \\ f_2(\underline{x}) \\ \vdots \\ f_m(\underline{x}) \end{bmatrix}$$

Παρατήρηση: Ο ορισμός μπορεί να απλοποιηθεί (όπως θα δούμε παρακάτω) από την ένοια ότι η ύπαρξη του ορίου για κάποιον γραμμικό τελεστή (ισοδύναμα πίνακα) T εγγυάται τόσο την ύπαρξη των μερικών παραγώγων, όσο και την μορφή του πίνακα T .

Παρατήρηση: Αν $m=1$, ο πίνακας T είναι διάστημα πραγματικής:

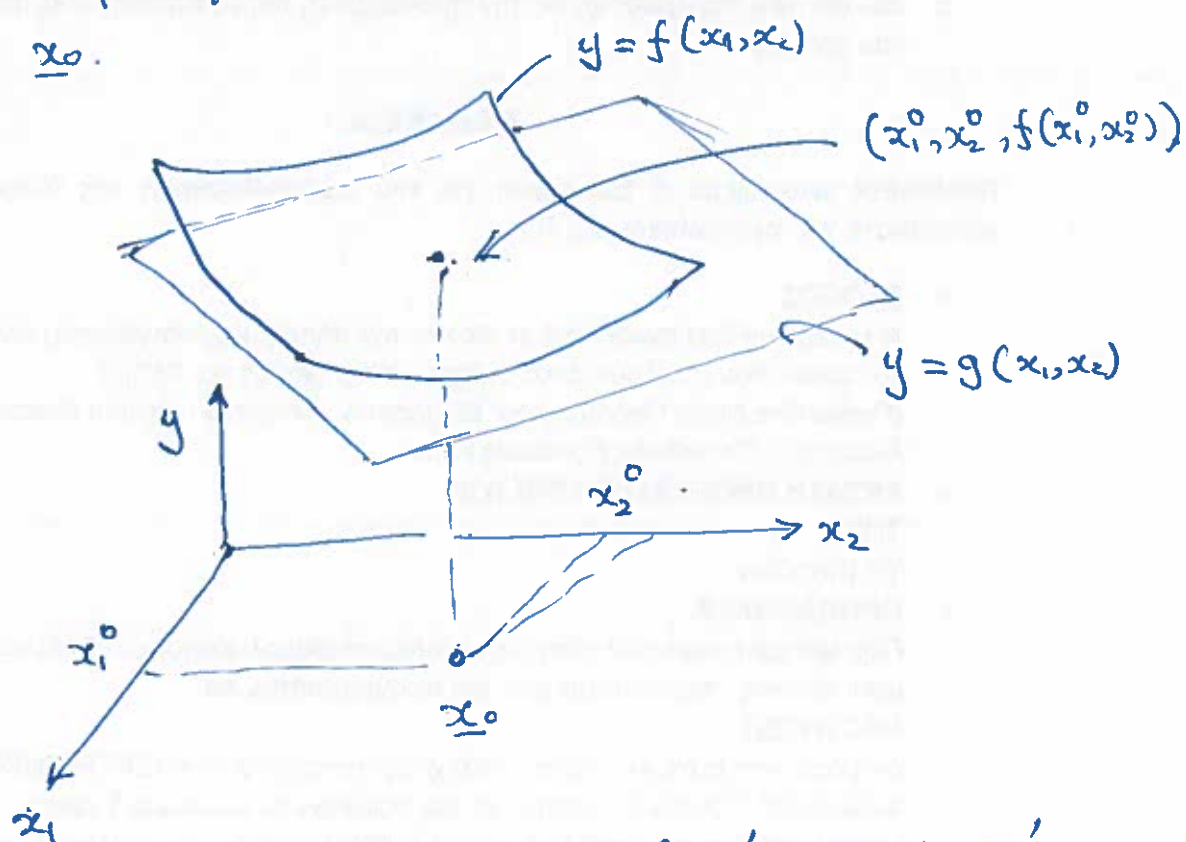
$$T = Df(\underline{x}_0) = \left[\frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0) \dots \frac{\partial f}{\partial x_n}(\underline{x}_0) \right]$$

και έχοντας συμβολίζεται και ως $\nabla f(\underline{x}_0)$ (κλίση της f στο σημείο \underline{x}_0).

Γεωμετρική Ερμηνεία ($n=2, m=1$)

8

Ο ορισμός λέει ότι η f είναι "άτια" στο \underline{x}_0 ώστε να οριζείται εφαπτόμενο επίπεδο στο πρότυπο της f στο σημείο \underline{x}_0 .



Στον \mathbb{R}^3 ένα μη κατακόρυφο επίπεδο έχει ~~εν~~ ~~μορφή~~ εξίσωση της μορφής:

$$y = ax_1 + bx_2 + c.$$

Για να εφαπτεται το επίπεδο στο πρότυπο της f πρέπει οι κλίσεις κατά τις διαστάσεις των αξόνων x_1 και x_2 στο σημείο \underline{x}_0 να ~~κατασκευάζονται~~ είναι ίσες με:

$$a = \frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0) \quad \text{και} \quad b = \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0).$$

Επίσης στο σημείο που οι δύο επιφάνειες εφαπτόνται:

$$f(\underline{x}_0) = y = \frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0) x_1^0 + \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0) x_2^0 + c$$

$$\Rightarrow c = f(\underline{x}_0) - \frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0) x_1^0 - \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0) x_2^0$$

Επιπλέον η εξίσωση του εφαπτομένου επιπέδου

(9)

γράφεται:

$$y = \frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0)x_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0)x_2 + f(\underline{x}_0) - \frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0)x_1^0 - \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0)x_2^0$$

$$\Rightarrow \cancel{\frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0)} \Rightarrow f(\underline{x}_0) + \frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0)(x_1 - x_1^0) + \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0)(x_2 - x_2^0)$$

$$\Rightarrow \left[\frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0) \mid \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0) \mid -1 \right] \begin{bmatrix} x_1 - x_1^0 \\ x_2 - x_2^0 \\ y - f(\underline{x}_0) \end{bmatrix} = 0$$

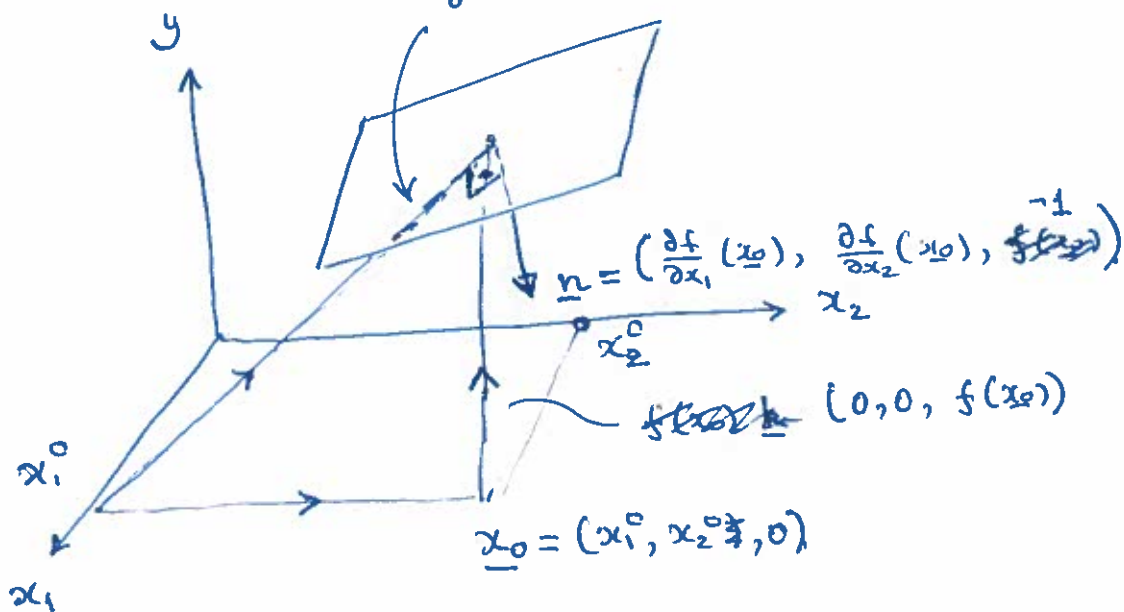
Το σθένια, σε μορφή εσωτερικού γινομένου διανυσμάτων:

$$\langle \underline{n}, \underline{r} - \underline{r}_0 \rangle = 0 \Leftrightarrow \langle \underline{r}, \underline{n} \rangle = \langle \underline{r}_0, \underline{n} \rangle$$

όπου $\underline{n} = \left[\frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0) \mid \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0) \mid -1 \right]$, $\underline{r} = [x_1, x_2, y]$

και $\underline{r}_0 = [x_1^0, x_2^0, f(\underline{x}_0)]$

$$\underline{r}_0 = (x_1^0, x_2^0, f(\underline{x}_0))$$



Παρατήρηση: Θετώντας $g(\underline{x}) = f(\underline{x}_0) + Df(\underline{x}_0)(\underline{x} - \underline{x}_0)$ στον ορισμό παραγωγισιμότητας έχουμε:

(i) Η $g: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ είναι αφινική ανάρτηση με $g(\underline{x}_0) = \underline{f}(\underline{x}_0)$

(ii) $\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \frac{\| \underline{f}(\underline{x}) - g(\underline{x}) \|}{\| \underline{x} - \underline{x}_0 \|} = 0$ (*)

Από προηγούμενη παρατήρηση (απλοποίηση ορισμού) η \underline{f} ⁽¹⁰⁾
 είναι διαφορίσιμη στο $\underline{x}_0 \in U$ αν και μόνο αν υπάρχει
 αφινική συνάρτηση \underline{g} με $\underline{g}(\underline{x}_0) = \underline{f}(\underline{x}_0)$ που ικανοποιεί
 την σχέση (κ).

Παράδειγμα: Να υπολογίσετε τον πίνακα μερικών
 παραγώγων $Df(x,y)$ των συναρτήσεων

$$(i) \underline{f}(x,y) = \begin{bmatrix} e^{x+y} + y \\ y^2 x \end{bmatrix}, (ii) \underline{f}(x,y) = \begin{bmatrix} x^2 \cos y \\ y e^x \end{bmatrix}$$

Λύση:

$$(i) D\underline{f}(x,y) = \begin{bmatrix} e^{x+y} & e^{x+y} + 1 \\ y^2 & 2xy \end{bmatrix}, (ii) D\underline{f} = \begin{bmatrix} 2x & -\sin y \\ y e^x & e^x \end{bmatrix}$$

Τα επίμαχα δύο θεωρήματα δίνουν ότι στον ορισμό
 παραγωγισιμότητας η ύπαρξη μερικών παραγώγων και
 η συγκεκριμένη μορφή του πίνακα $T = D\underline{f}(\underline{x})$ προκύπτουν
 άμεσα από την ύπαρξη του ορίου (και άρα μπορούμε να
 το παραλείψουμε).

Θεώρημα: Έστω $\underline{f}: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, $\underline{x}_0 \in U$. Τότε, αν
 η \underline{f} είναι διαφορίσιμη στο \underline{x}_0 , όλες οι κατά κατεύθυνση
 παράγωγοι $D_{\underline{u}} \underline{f}(\underline{x}_0)$ ($\|\underline{u}\|=1$) υπάρχουν (άρα και
 οι μερικές παράγωγοι) και επιπλέον $D_{\underline{u}} \underline{f}(\underline{x}_0) = Df(\underline{x}_0)\underline{u}$

Απόδειξη: Από τον ορισμό (χωρίς την υπόθεση ύπαρξης

μερικών παραγώγων και την μορφή του πίνακα $T = Df(\underline{x}_0)$ (1)

αν η \underline{f} είναι διαφορίσιμη στο \underline{x}_0 ,

$$\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \frac{\| \underline{f}(\underline{x}) - \underline{f}(\underline{x}_0) - T(\underline{x} - \underline{x}_0) \|}{\| \underline{x} - \underline{x}_0 \|} = 0$$

Παιρνοντας το όριο $\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0$ κατά μήκος της ευθείας

$$\underline{x} = \underline{x}_0 + h\underline{u},$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\| \underline{f}(\underline{x}_0 + h\underline{u}) - \underline{f}(\underline{x}_0) - Th\underline{u} \|}{\| h\underline{u} \|} = 0$$

$$\Rightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \left\| \frac{\underline{f}(\underline{x}_0 + h\underline{u}) - \underline{f}(\underline{x}_0)}{h} - T\underline{u} \right\| = 0$$

και επομένως $D_{\underline{u}} \underline{f}(\underline{x}_0) = T\underline{u}$ □

Θεώρημα: Αν η υπόθεση του προηγούμενου θεωρήματος ισχύει, τότε

$$T = D\underline{f}(\underline{x}_0) = \begin{bmatrix} T_{11} & \dots & T_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ T_{m1} & \dots & T_{mn} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{m \times n}$$

$$\text{όπου } T_{ij} = \frac{\partial f_i(\underline{x}_0)}{\partial x_j}, \quad i=1,2,\dots,m, \quad j=1,2,\dots,n$$

Απόδειξη: Έστω $\underline{u} = \underline{e}_j = [0 \dots 0 \ 1 \ 0 \dots 0]^T$ με το 1 στην θέση j . Τότε:

$$D_{\underline{u}} \underline{f}(\underline{x}_0) = T\underline{e}_j = \begin{bmatrix} T_{1j} \\ \vdots \\ T_{mj} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1(\underline{x}_0)}{\partial x_j} \\ \vdots \\ \frac{\partial f_m(\underline{x}_0)}{\partial x_j} \end{bmatrix}$$

και επομένως $T_{ij} = [Df(\underline{x}_0)]_{ij} = \frac{\partial f_i(\underline{x}_0)}{\partial x_j}$. □

Θεώρημα: Έστω $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, U ανοικτό και $\underline{x}_0 \in U$.
 Αν η f είναι διαφορίσιμη στο \underline{x}_0 , τότε η f είναι συνεχής στο \underline{x}_0 .

(Παραγωγισιμότητας)

Απόδειξη: Από τον ορισμό της διαφορίσιμότητας υπάρχει αφινική συνάρτηση $g: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ με $g(\underline{x}_0) = f(\underline{x}_0)$ τ.ω.

$$\lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \frac{\|f(\underline{x}) - g(\underline{x})\|}{\|\underline{x} - \underline{x}_0\|} = 0$$

Επομένως:

$$\begin{aligned} \lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \|f(\underline{x}) - g(\underline{x})\| &= \lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \left(\frac{\|f(\underline{x}) - g(\underline{x})\|}{\|\underline{x} - \underline{x}_0\|} \cdot \|\underline{x} - \underline{x}_0\| \right) \\ &= \lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \left(\frac{\|f(\underline{x}) - g(\underline{x})\|}{\|\underline{x} - \underline{x}_0\|} \right) \cdot \lim_{\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0} \|\underline{x} - \underline{x}_0\| \\ &= 0 \cdot 0 = 0 \quad (*) \end{aligned}$$

Εφόσον η g είναι αφινική συνάρτηση είναι συνεχής στο \underline{x}_0 (άσκηση!) και επομένως:

$$\|f(\underline{x}) - f(\underline{x}_0)\| = \|f(\underline{x}) - g(\underline{x}_0)\| = \|f(\underline{x}) - g(\underline{x}) + g(\underline{x}) - g(\underline{x}_0)\|$$

$$\leq \|f(\underline{x}) - g(\underline{x})\| + \|g(\underline{x}) - g(\underline{x}_0)\|$$

$$\rightarrow 0 + 0 = 0 \quad \text{καθώς } \underline{x} \rightarrow \underline{x}_0$$

(τὸ πρώτο ὄροσ λόγω τῆς σχέσης $(*)$ καὶ τὸ δεύτερο λόγω συνέχειας τῆς $g(\underline{x})$ στο \underline{x}_0). □

Θεώρημα: Έστω $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, U ανοικτό. Αν οι μερικοί (13)

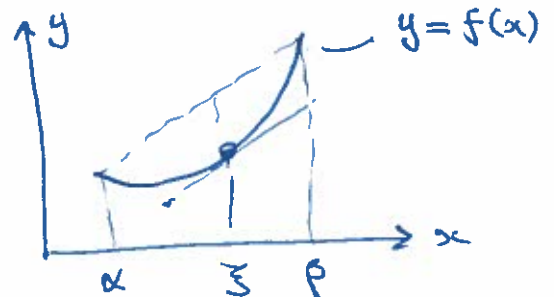
παράγωγοι $\partial f_i / \partial x_j$ της f υπάρχουν όλα και είναι συνεχή σε
~~για γείτονιά ενός σημείου~~ ^{στο σημείο} $x_0 \in U$, τότε η f είναι παραγωγίσιμη
 στο x_0 .

Για την απόδειξη του Θεωρήματος θα χρειαστούμε το Θεώρημα
 μέσης τιμής στο \mathbb{R} :

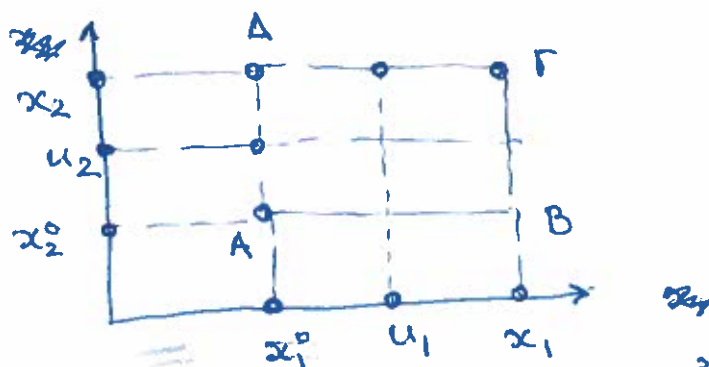
Λήμμα: Έστω f συνεχής στο $[\alpha, \beta] \subseteq \mathbb{R}$ και διαφορίσιμη
 στο (α, β) . Τότε $\exists \xi \in (\alpha, \beta)$

π.ω :

$$f'(\xi) = \frac{f(\beta) - f(\alpha)}{\beta - \alpha}$$



Απόδειξη (Θεωρήματος). Για απλότητα η απόδειξη
 παρουσιάζεται για την περίπτωση $n=2, m=1$ μόνο. Στη
 γενική περίπτωση η απόδειξη είναι παρόμοια αλλά
 χρειαζόμαστε πολύπλοκο συμβολισμό.



Έστω $x_0 = (x_1^0, x_2^0)$, $x = (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2$. Γράφουμε:

$$\begin{aligned} f(x_1, x_2) - f(x_1^0, x_2^0) &= f(x) - f(x_0) = \\ &= (f(x_1, x_2) - f(x_1^0, x_2)) + (f(x_1^0, x_2) - f(x_1^0, x_2^0)). \end{aligned}$$

Από το Θεώρημα μέσης τιμής στο \mathbb{R} :

$$f(x_1, x_2) - f(x_1^0, x_2) = \frac{\partial f}{\partial x_1}(u_1, x_2) (x_1 - x_1^0)$$

όπου u_1 σημείο μεταξύ των x_1^0 και x_1 . Παρόμοια:

$$f(x_1^0, x_2) - f(x_1^0, x_2^0) = \frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1^0, u_2) (x_2 - x_2^0)$$

Επομένως:

$$f(\underline{x}) - f(\underline{x}_0) = \frac{\partial f}{\partial x_1}(u_1, x_2) (x_1 - x_1^0) + \frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1^0, u_2) (x_2 - x_2^0)$$

Επίσης :

$$|u_1 - x_1^0| < |x_1 - x_1^0| \leq \|\underline{x} - \underline{x}_0\| \Rightarrow u_1 \rightarrow x_1^0 \text{ καθώς } \underline{x} \rightarrow \underline{x}_0$$

Επομένως:

$$(u_1, x_2) \rightarrow (x_1^0, x_2^0) \text{ καθώς } \underline{x} \rightarrow \underline{x}_0 \text{ και}$$

$$(x_1^0, u_2) \rightarrow (x_1^0, x_2^0) \text{ καθώς } \underline{x} \rightarrow \underline{x}_0$$

Εφόσον οι $\frac{\partial f}{\partial x_1}$ και $\frac{\partial f}{\partial x_2}$ είναι συνεχώς στο \underline{x}_0 ,

$$\frac{\partial f}{\partial x_1}(u_1, x_2) \rightarrow \frac{\partial f}{\partial x_1}(x_1^0, x_2^0) = \frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0), \text{ και}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1^0, u_2) \rightarrow \frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1^0, x_2^0) = \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0)$$

καθώς $\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0$. Στην συνέχεια θα δείξουμε ότι:

$$\frac{|f(\underline{x}) - f(\underline{x}_0) - T(\underline{x} - \underline{x}_0)|}{\|\underline{x} - \underline{x}_0\|} \rightarrow 0 \text{ καθώς } \underline{x} \rightarrow \underline{x}_0$$

$$\text{όπου } T = \nabla_{\underline{x}} f(\underline{x}_0) = \left[\frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0) \mid \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0) \right]$$

Από την ανισότητα Cauchy-Schwartz έχουμε:

(15)

$$\left| f(\underline{x}) - f(\underline{x}_0) - \frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0)(x_1 - x_1^0) - \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0)(x_2 - x_2^0) \right|$$

$$\stackrel{(*)}{=} \left| \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(u_1, x_2) - \frac{\partial f}{\partial x_1}(x_1^0, x_2^0) \right) \cdot (x_1 - x_1^0) + \left(\frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1^0, u_2) - \frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1^0, x_2^0) \right) \cdot (x_2 - x_2^0) \right|$$

$$\leq E \left[(x_1 - x_1^0)^2 + (x_2 - x_2^0)^2 \right]^{1/2} = E \|\underline{x} - \underline{x}_0\|$$

οπώ

$$E = \left\{ \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(u_1, x_2) - \frac{\partial f}{\partial x_1}(x_1^0, x_2^0) \right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1^0, u_2) - \frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1^0, x_2^0) \right)^2 \right\}^{1/2}$$

Επομένως,

$$\frac{|f(\underline{x}) - f(\underline{x}_0) - \nabla f(\underline{x}_0)(\underline{x} - \underline{x}_0)|}{\|\underline{x} - \underline{x}_0\|} \leq E \rightarrow 0$$

Καθώς $\underline{x} \rightarrow \underline{x}_0$ και επομένως η f είναι παραγωγίσιμη στο \underline{x}_0 . \square

Παρατήρηση: Αν η συνάρτηση $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$ είναι συνεχής για κάθε $i=1, 2, \dots, m$ και $j=1, 2, \dots, n$, τότε λέμε ότι η συνάρτηση f είναι "κλάσης C^1 ".

Θεώρημα (Αθροίσματα, γινόμενα, πηλίκα)

(i) Έστω $\underline{f}: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ παραγωγίσιμη στο \underline{x}_0 και έστω $c \in \mathbb{R}$
 Η $\underline{h}(\underline{x}) = c \underline{f}(\underline{x})$ είναι παραγωγίσιμη στο \underline{x}_0 και

$$D\underline{h}(\underline{x}_0) = c \cdot D\underline{f}(\underline{x}_0) \quad (D\underline{h}, D\underline{f} \in \mathbb{R}^{m \times n})$$

(ii) Έστω ότι $\underline{f}: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, $\underline{g}: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ παραγωγίσιμη
 στο \underline{x}_0 . Η $\underline{h}(\underline{x}) = \underline{f}(\underline{x}) + \underline{g}(\underline{x})$ είναι παραγωγίσιμη στο \underline{x}_0

$$\text{και} \quad D\underline{h}(\underline{x}_0) = D\underline{f}(\underline{x}_0) + D\underline{g}(\underline{x}_0) \quad (D\underline{f}, D\underline{g} \in \mathbb{R}^{m \times n})$$

(iii) Έστω ότι $\underline{f}: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, $\underline{g}: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ είναι παραγωγι-
 σιμη στο \underline{x}_0 και έστω $\underline{h}(\underline{x}) = \underline{g}(\underline{x}) \underline{f}(\underline{x})$. Τότε η
 $\underline{h}: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ είναι παραγωγίσιμη στο \underline{x}_0 και

$$D\underline{h}(\underline{x}_0) = \underline{g}(\underline{x}_0) D\underline{f}(\underline{x}_0) + \underline{f}(\underline{x}_0) D\underline{g}(\underline{x}_0)$$

$$(D\underline{f}, D\underline{g}, D\underline{h} \in \mathbb{R}^{1 \times n}).$$

(iv) Με τις ίδιες υποθέσεις όπως στο (iii), έστω $\underline{h}(\underline{x}) = \underline{f}(\underline{x})/\underline{g}(\underline{x})$
 και έστω ότι $\underline{g}(\underline{x}) \neq 0 \quad \forall \underline{x} \in U$. Τότε η \underline{h} είναι παραγω-
 γίσιμη στο \underline{x}_0 και

$$D\underline{h}(\underline{x}_0) = \frac{\underline{g}(\underline{x}_0) D\underline{f}(\underline{x}_0) - \underline{f}(\underline{x}_0) D\underline{g}(\underline{x}_0)}{[\underline{g}(\underline{x}_0)]^2}$$

$$(D\underline{f}, D\underline{g}, D\underline{h} \in \mathbb{R}^{1 \times n}).$$

Απόδειξη (iii) μόνο).

$$\| \underline{h}(\underline{x}) - \underline{h}(\underline{x}_0) - [D\underline{f}(\underline{x}_0) + D\underline{g}(\underline{x}_0)](\underline{x} - \underline{x}_0) \| =$$

$$= \| \underline{f}(\underline{x}) - \underline{f}(\underline{x}_0) - D\underline{f}(\underline{x}_0)(\underline{x} - \underline{x}_0) +$$

$$+ \underline{g}(\underline{x}) - \underline{g}(\underline{x}_0) - D\underline{g}(\underline{x}_0)(\underline{x} - \underline{x}_0) \|$$

$$\leq \| f(\underline{x}) - f(\underline{x}_0) - Df(\underline{x}_0)(\underline{x} - \underline{x}_0) \| +$$

$$+ \| g(\underline{x}) - g(\underline{x}_0) - Dg(\underline{x}_0)(\underline{x} - \underline{x}_0) \|$$

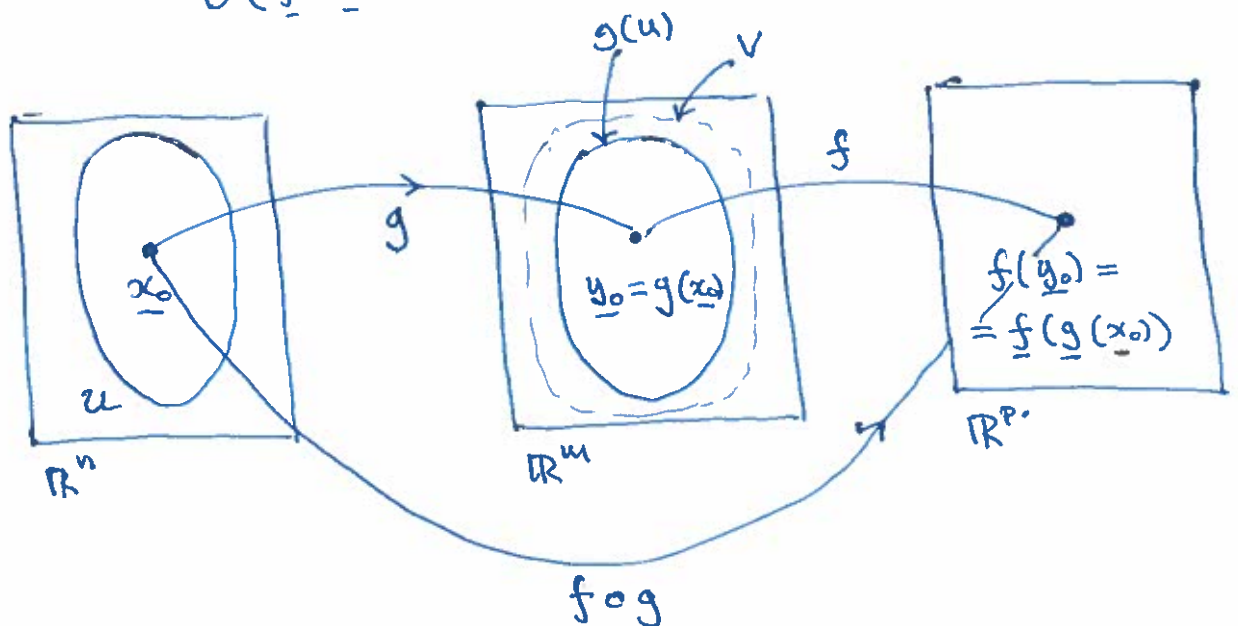
$$\text{Άρα: } \frac{\| h(\underline{x}) - h(\underline{x}_0) + [Df(\underline{x}_0) + Dg(\underline{x}_0)](\underline{x} - \underline{x}_0) \|}{\| \underline{x} - \underline{x}_0 \|} \leq$$

$$\leq \frac{\| f(\underline{x}) + f(\underline{x}_0) - Df(\underline{x}_0)(\underline{x} - \underline{x}_0) \|}{\| \underline{x} - \underline{x}_0 \|} + \frac{\| g(\underline{x}) + g(\underline{x}_0) - Dg(\underline{x}_0)(\underline{x} - \underline{x}_0) \|}{\| \underline{x} - \underline{x}_0 \|}$$

$$\rightarrow 0 + 0 = 0 \quad \text{καθώς } \underline{x} \rightarrow \underline{x}_0 \quad \square$$

Κανόνες Αλυσίδας

Θεώρημα: Έστω $u \subseteq \mathbb{R}^n$ και $V \subseteq \mathbb{R}^m$ ανοικτά σύνολα. Έστω $g: u \rightarrow \mathbb{R}^m$ και $f: V \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$ σε-σομήνες συναρτήσεις με $g(u) \subseteq V$. Αν η g είναι παραγωγίσιμη στί \underline{x}_0 και η f είναι παραγωγίσιμη στί $\underline{y}_0 = g(\underline{x}_0)$, τότε η $f \circ g$ είναι παραγωγίσιμη στί \underline{x}_0 και

$$D(f \circ g)(\underline{x}_0) = Df(\underline{y}_0) \cdot Dg(\underline{x}_0)$$


Απόδειξη: Έστω $A = Dg(\underline{x}_0)$, $B = Df(\underline{y}_0)$ και (18)

$$\underline{u}(\underline{h}) = \underline{g}(\underline{x}_0 + \underline{h}) - \underline{g}(\underline{x}_0) - A\underline{h}$$

$$\underline{v}(\underline{k}) = \underline{f}(\underline{y}_0 + \underline{k}) - \underline{f}(\underline{y}_0) - B\underline{k}$$

για κάθε $\underline{h} \in \mathbb{R}^n$ και $\underline{k} \in \mathbb{R}^m$ για τα οποία οι συναρτήσεις $\underline{g}(\underline{x}_0 + \underline{h})$ και $\underline{f}(\underline{y}_0 + \underline{k})$ ορίζονται. Τότε:

$$\|\underline{u}(\underline{h})\| = \varepsilon(\underline{h}) \|\underline{h}\| \quad \text{όπου } \varepsilon(\underline{h}) \rightarrow 0 \quad \text{καθώς } \underline{h} \rightarrow \underline{0}, \text{ και}$$

$$\|\underline{v}(\underline{k})\| = \eta(\underline{k}) \|\underline{k}\| \quad \text{" } \eta(\underline{k}) \rightarrow 0 \quad \text{καθώς } \underline{k} \rightarrow \underline{0}$$

Δοσμένου $\underline{h} \in \mathbb{R}^n$, επιλέγουμε $\underline{k} = \underline{g}(\underline{x}_0 + \underline{h}) - \underline{g}(\underline{x}_0)$.

Τότε:

$$\begin{aligned} \|\underline{k}\| &= \|\underline{g}(\underline{x}_0 + \underline{h}) - \underline{g}(\underline{x}_0)\| = \|A\underline{h} + \underline{u}(\underline{h})\| \\ &\leq \|A\underline{h}\| + \|\underline{u}(\underline{h})\| \leq \|A\| \cdot \|\underline{h}\| + \varepsilon(\underline{h}) \|\underline{h}\| \\ &\leq (\|A\| + \varepsilon(\underline{h})) \|\underline{h}\| \quad (*) \end{aligned}$$

Επίσης; αν $\underline{F} := \underline{f} \circ \underline{g}$,

$$\underline{F}(\underline{x}_0 + \underline{h}) - \underline{F}(\underline{x}_0) - BA\underline{h} = \underline{f}(\underbrace{\underline{g}(\underline{x}_0 + \underline{h})}_{\underline{k} + \underline{g}(\underline{x}_0)}) - \underline{f}(\underbrace{\underline{g}(\underline{x}_0)}_{\underline{y}_0}) - BA\underline{h}$$

$$= \underline{f}(\underline{k} + \underbrace{\underline{g}(\underline{x}_0)}_{\underline{y}_0}) - \underline{f}(\underline{y}_0) - BA\underline{h}$$

$$= \underline{f}(\underline{y}_0 + \underline{k}) - \underline{f}(\underline{y}_0) - BA\underline{h} = \underline{f}(\underline{y}_0) B\underline{k} + \underline{v}(\underline{k}) - BA\underline{h}$$

$$= B(\underline{k} - A\underline{h}) + \underline{v}(\underline{k}) = B[\underline{g}(\underline{x}_0 + \underline{h}) - \underline{g}(\underline{x}_0) - A\underline{h}] + \underline{v}(\underline{k})$$

$$= B\underline{u}(\underline{h}) + \underline{v}(\underline{k}).$$

Επομένως:

$$\frac{\| F(\underline{x}_0 + \underline{h}) - F(\underline{x}_0) - BA \underline{h} \|}{\| \underline{h} \|} = \frac{\| B \underline{u}(\underline{h}) + \underline{v}(\underline{k}) \|}{\| \underline{h} \|}$$

$$\leq \| B \| \cdot \underbrace{\frac{\| \underline{u}(\underline{h}) \|}{\| \underline{h} \|}}_{\varepsilon(\underline{h})} + \frac{\| \underline{v}(\underline{k}) \|}{\| \underline{h} \|} = \| B \| \varepsilon(\underline{h}) + \underbrace{\frac{\| \underline{v}(\underline{k}) \|}{\| \underline{k} \|}}_{\eta(\underline{k})} \cdot \frac{\| \underline{k} \|}{\| \underline{h} \|}$$

$$\stackrel{(*)}{\leq} \varepsilon(\underline{h}) \| B \| + \eta(\underline{k}) (\| A \| + \varepsilon(\underline{h})) \quad \square$$

Στο όριο $\underline{h} \rightarrow \underline{0}$, $\varepsilon(\underline{h}) \rightarrow 0$ και $\eta(\underline{k}) \rightarrow 0$.

Επομένως.

$$\frac{\| F(\underline{x}_0 + \underline{h}) - F(\underline{x}_0) - BA \underline{h} \|}{\| \underline{h} \|} \rightarrow 0 \quad \text{καθώς } \underline{h} \rightarrow \underline{0}$$

και επομένως η $f \circ g$ είναι διαφορίσιμη σε \underline{x}_0 και

$$D(f \circ g)(\underline{x}_0) = BA = Df(\underline{y}_0) Dg(\underline{x}_0) \quad \square$$

Παρατήρηση: Οι διαστάσεις των πινάκων είναι:

$$Df(\underline{y}_0) \in \mathbb{R}^{p \times m}, \quad Dg(\underline{x}_0) \in \mathbb{R}^{m \times n} \quad \text{και}$$

$$D(f \circ g)(\underline{x}_0) \in \mathbb{R}^{p \times n}$$

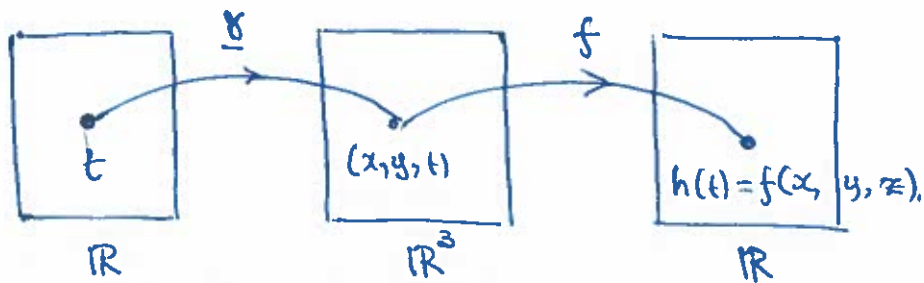
Όλα τα διανύσματα $\underline{x}_0 \in \mathbb{R}^n, \underline{x} \in \mathbb{R}^n, \underline{y}_0 \in \mathbb{R}^m, \underline{y} \in \mathbb{R}^m$

$\underline{h} \in \mathbb{R}^n, \underline{k} \in \mathbb{R}^m$ είναι διανύσματα στήλης.

Ειδική περίπτωση 1: Έστω $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$ παραγωγίσιμη

διαδρομή και $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$

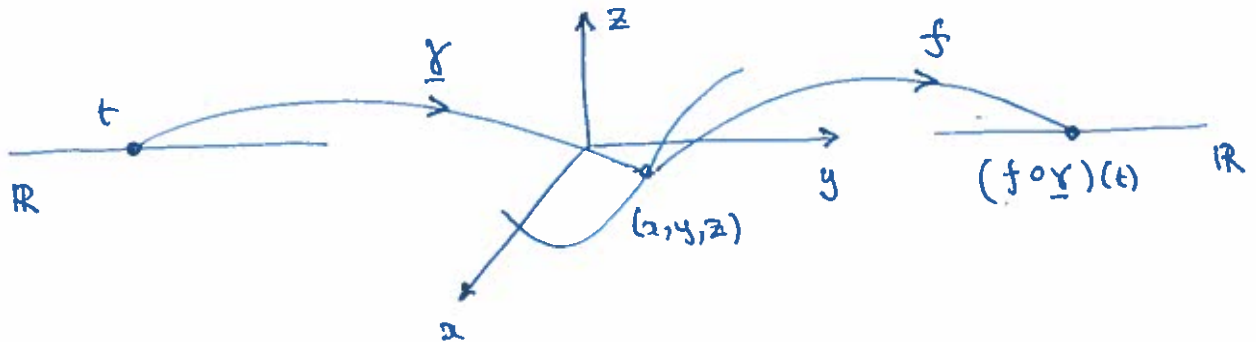
$$\gamma: t \mapsto (x(t), y(t), z(t)), \quad h(t) = f \circ \gamma = f(\gamma(t))$$



$$h'(t) = \frac{dh}{dt} = Df(\underline{\gamma}(t)) \underline{\gamma}'(t) = \nabla f(x(t)) \underline{\gamma}'(t)$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} & \frac{\partial f}{\partial y} & \frac{\partial f}{\partial z} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{dx}{dt} \\ \frac{dy}{dt} \\ \frac{dz}{dt} \end{bmatrix}$$

$$= \frac{\partial f}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial f}{\partial z} \frac{dz}{dt}$$



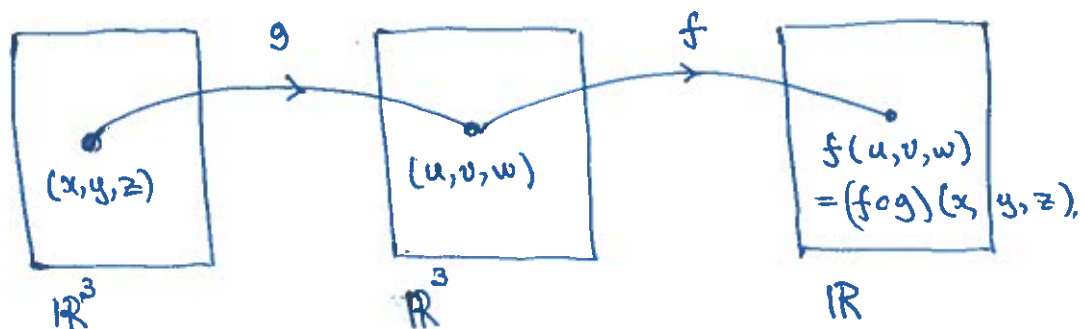
Εξοδική περίπτωση 2

Έστω $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ και $g: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$

$$g(x, y, z) = (u(x, y, z), v(x, y, z), w(x, y, z))$$

και ορίζουμε την $h = f \circ g = f(u, v, w)$

$$= f(u(x, y, z), v(x, y, z), w(x, y, z))$$



$$Dh(x, y, z) = Df(u, v, w) Dg(x, y, z)$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} \frac{\partial h}{\partial x} & \frac{\partial h}{\partial y} & \frac{\partial h}{\partial z} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial u} & \frac{\partial f}{\partial v} & \frac{\partial f}{\partial w} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} & \frac{\partial u}{\partial z} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} & \frac{\partial v}{\partial z} \\ \frac{\partial w}{\partial x} & \frac{\partial w}{\partial y} & \frac{\partial w}{\partial z} \end{bmatrix}$$

Παράδειγμα : Επαληθεύσατε τον κανόνα της αλυσίδας αν :

$$f(u, v, w) = u^2 + v^2 - w, \quad u(x, y, z) = x^2 y, \quad v(x, y, z) = y^2, \quad w(x, y, z) = e^{-xz}$$
$$g(x, y, z) = (u, v, w).$$

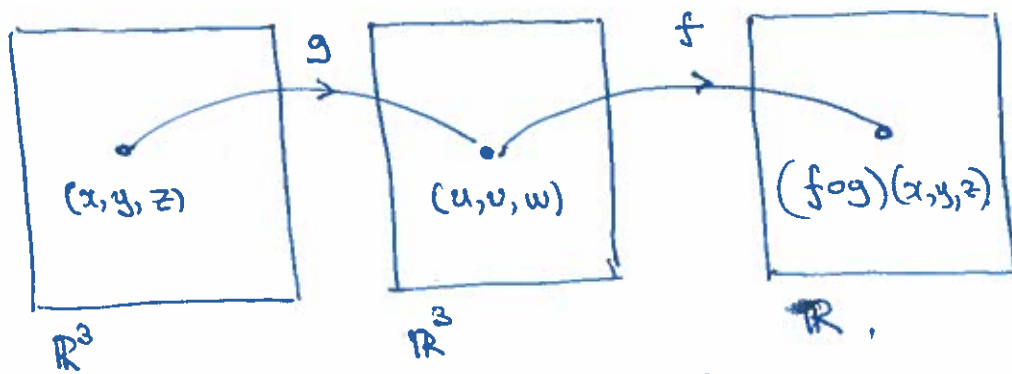
Λύση : Έχουμε :

$$h(x, y, z) = (f \circ g)(x, y, z) = f(u(x, y, z), v(x, y, z), w(x, y, z)).$$
$$= (x^2 y)^2 + (y^2)^2 - e^{-xz} = x^4 y^2 + y^4 - e^{-xz}$$

Παραγωγίζοντας απευθείας :

$$\frac{\partial h}{\partial x} = 4x^3 y^2 + z e^{-xz}, \quad \frac{\partial h}{\partial y} = 2x^4 y + 4y^3, \quad \frac{\partial h}{\partial z} = x e^{-xz}$$

Χρησιμοποιώντας τον κανόνα της αλυσίδας :



$$Dh(x, y, z) = Df(u, v, w) Dg(x, y, z)$$

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial h}{\partial x} & \frac{\partial h}{\partial y} & \frac{\partial h}{\partial z} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial u} & \frac{\partial f}{\partial v} & \frac{\partial f}{\partial w} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} & \frac{\partial u}{\partial z} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} & \frac{\partial v}{\partial z} \\ \frac{\partial w}{\partial x} & \frac{\partial w}{\partial y} & \frac{\partial w}{\partial z} \end{bmatrix}$$

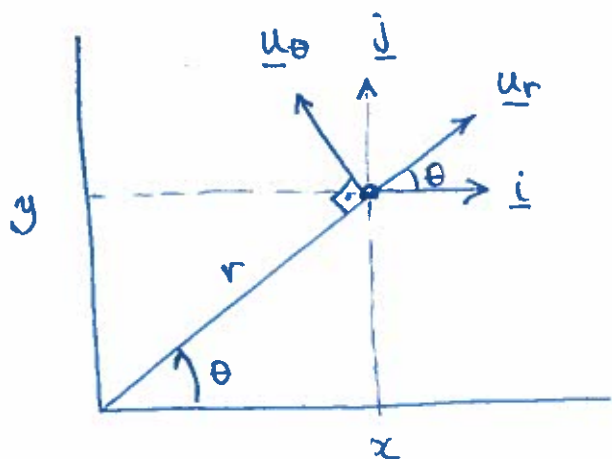
Επομένως,

$$\begin{aligned}\frac{\partial h}{\partial x} &= \frac{\partial f}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial f}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial f}{\partial w} \frac{\partial w}{\partial x} = (2u)(2xy) + (2v) \cdot 0 + (-1)(-ze^{-xz}) \\ &= (2x^2y)(2xy) + ze^{-xz} = 4x^3y^2 + ze^{-xz}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial h}{\partial y} &= \frac{\partial f}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial f}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial f}{\partial w} \frac{\partial w}{\partial y} = (2u)(x^2) + (2v)(2y) + (-1) \cdot 0 \\ &= (2x^2y)(x^2) + (2y^2)(2y) = 2x^4y + 4y^3\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial h}{\partial z} &= \frac{\partial f}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial f}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{\partial f}{\partial w} \frac{\partial w}{\partial z} = (2u) \cdot 0 + (2v) \cdot 0 + (-1)(-xe^{-xz}) \\ &= xe^{-xz}\end{aligned}$$

Παράδειγμα: Μερικές παράγωγοι συνάρτησης ως προς πολικές συντεταγμένες στον \mathbb{R}^2



Έστω συνάρτηση $f(x, y)$ και έστω ότι γνωρίζουμε $\frac{\partial f}{\partial x}$ και $\frac{\partial f}{\partial y}$ (ρυθμός μεταβολής της f στην οριζόντια και κάθετη κατεύθυνση).

Ορίζουμε πολικές συντεταγμένες $(r, \theta) : x = r \cos \theta, y = r \sin \theta$

Έστω $z = f(u(r, \theta), v(r, \theta)) = f(x, y)$

$$\begin{array}{ccc} (r, \theta) & \xrightarrow{g=(u,v)} & (x, y) \xrightarrow{f} f(x, y) = z \end{array}$$

$\mathbb{R}^2 \qquad \qquad \mathbb{R}^2$

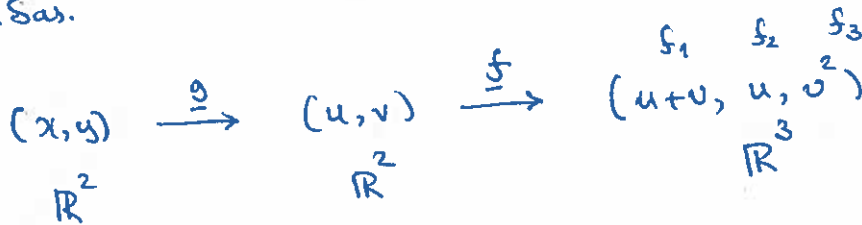
Ποιος είναι ο ρυθμός μεταβολής της $z = f(u(r, \theta), v(r, \theta))$ στην ακτινική και εφαπτομενική κατεύθυνση \underline{u}_r και \underline{u}_θ , αντίστοιχα;

Εκσυμμε :

$$\frac{\partial z}{\partial r} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial r} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial r} = \cos \theta \frac{\partial f}{\partial x} + \sin \theta \frac{\partial f}{\partial y}$$

$$\frac{\partial z}{\partial \theta} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \theta} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial \theta} = -r \sin \theta \frac{\partial f}{\partial x} + r \cos \theta \frac{\partial f}{\partial y}$$

Παράδειγμα : Δεδομένων των $g(x,y) = (x^2+1, y^2)$ και $f(u,v) = (u+v, u, v^2)$, υπολογίστε την παράγωγο της $f \circ g$ στο σημείο $(x,y) = (1,1)$ χρησιμοποιώντας τον κανόνα της αλυσίδας.



$$D(\underbrace{f \circ g}_h)(x,y) = Df(u,v) \cdot Dg(x,y)$$

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial h_1}{\partial x} & \frac{\partial h_1}{\partial y} \\ \frac{\partial h_2}{\partial x} & \frac{\partial h_2}{\partial y} \\ \frac{\partial h_3}{\partial x} & \frac{\partial h_3}{\partial y} \end{bmatrix}_{(x,y)=(1,1)} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial u} & \frac{\partial f_1}{\partial v} \\ \frac{\partial f_2}{\partial u} & \frac{\partial f_2}{\partial v} \\ \frac{\partial f_3}{\partial u} & \frac{\partial f_3}{\partial v} \end{bmatrix}_{(u,v)=(2,1)} \begin{bmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{bmatrix}_{(x,y)=(1,1)}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 2v \end{bmatrix}_{(u,v)=(2,1)} \cdot \begin{bmatrix} 2x & 0 \\ 0 & 2y \end{bmatrix}_{(x,y)=(1,1)}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$$

Κλίση (Gradient)

Υπενθυμίζουμε ότι αν $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ παραγωγίσιμη, τότε όλες οι κατά κατεύθυνση παράγωγοι υπάρχουν. Η κατά-κατεύθυνση παράγωγος κατά την κατεύθυνση $\underline{u} = (u_1, u_2, u_3)$ είναι

$$\begin{aligned} D_{\underline{u}} f(\underline{x}) &= Df(\underline{x}) \cdot \underline{u} = \underline{\nabla} f \cdot \underline{u} = \langle \underline{\nabla} f(\underline{x}), \underline{u} \rangle = \\ &= \frac{\partial f}{\partial x}(\underline{x}) u_1 + \frac{\partial f}{\partial y}(\underline{x}) u_2 + \frac{\partial f}{\partial z}(\underline{x}) u_3 \end{aligned}$$

Η σχέση αυτή προκύπτει από τον κανόνα της αλυσίδας:

Αν $\underline{\gamma}(h) = \underline{x} + h\underline{u}$, $h \in \mathbb{R}$, οπότε $f(\underline{x} + h\underline{u}) = f(\underline{\gamma}(h))$, έχουμε

$$\begin{aligned} D_{\underline{u}} f(\underline{x}) &= \frac{d}{dh} f(\underline{x} + h\underline{u}) \Big|_{h=0} = \frac{d}{dh} f(\underline{\gamma}(h)) \Big|_{h=0} \\ &= \frac{d}{dh} f(\underline{\gamma}(h)) \Big|_{h=0} = \underline{\nabla} f(\underline{\gamma}(h)) \cdot \underline{\gamma}'(h) \Big|_{h=0} \\ &= \underline{\nabla} f(\underline{\gamma}(0)) \cdot \underline{\gamma}'(0) = \underline{\nabla} f(\underline{x}) \cdot \underline{u} \end{aligned}$$

(Διατυπωστικά $D_{\underline{u}} f(\underline{x}) = \langle \underline{\nabla} f(\underline{x}), \underline{u} \rangle$).

Θεώρημα: Αν $\underline{\nabla} f(\underline{x}) \neq \underline{0}$, η κατεύθυνση του $\underline{\nabla} f(\underline{x})$ είναι

η κατεύθυνση κατά την οποία η f αυξάνεται ταχύτερα. Επιπλέον αν $\|\underline{n}\|=1$ ο μέγιστος ρυθμός μεταβολής είναι $\|\underline{\nabla} f(\underline{x})\|$.

Απόδειξη: Ο ρυθμός μεταβολής της f κατά την κατεύθυνση

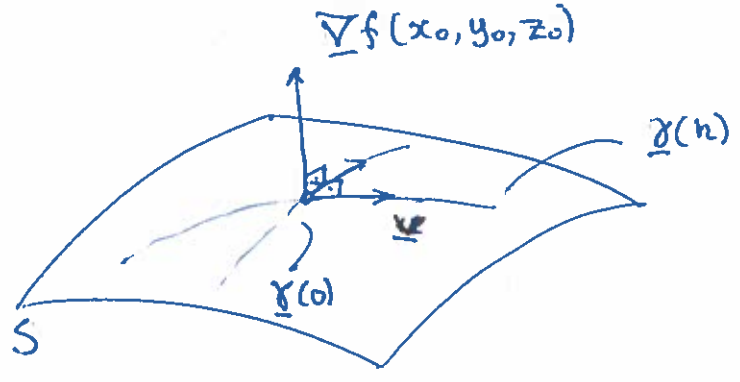
\underline{n} , $\|\underline{n}\|=1$, είναι:

$$\begin{aligned} D_{\underline{n}} f(\underline{x}) &= \langle \underline{\nabla} f(\underline{x}), \underline{n} \rangle = \|\underline{\nabla} f(\underline{x})\| \cdot \|\underline{n}\| \cdot \cos \theta \\ &= \|\underline{\nabla} f(\underline{x})\| \cdot \cos \theta \end{aligned}$$

οπότε θ η γωνία που σχηματίζουν τα διανύσματα $\underline{\nabla} f$ και \underline{n} .

Ο ρυθμός μεταβολής είναι μέγιστος όταν $\theta = 0$, δηλαδή όταν τα διανύσματα \underline{n} και $\underline{\nabla}f(\underline{x})$ είναι παράλληλα. \square

Θεώρημα: Έστω $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ απεικόνιση κλάσης C^1 (συνεχώς διαφορίσιμη) και έστω ότι το σημείο (x_0, y_0, z_0) ανήκει στην επιφάνεια σταθμής $S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : f(x, y, z) = k\}$ όπου k σταθερά. Τότε, το $\underline{\nabla}f(x_0, y_0, z_0)$ είναι κάθετο στην επιφάνεια S υπό την έννοια ότι αν \underline{v} εφαπτόμενο διάνυσμα σε μια διαφορίσιμη διαδρομή $\underline{\gamma}(h)$ της S στο σημείο $h=0$, με $\underline{\gamma}(0) = (x_0, y_0, z_0)$, τότε $\langle \underline{\nabla}f(x_0, y_0, z_0), \underline{v} \rangle = 0$.



Παρατήρηση: Εφόσον $\underline{\nabla}f(x_0, y_0, z_0) \perp \underline{\gamma}'(0)$ για κάθε διαφορίσιμη διαδρομή $\underline{\gamma}(h) \in S$, τότε $\underline{\nabla}f(x_0, y_0, z_0) \perp$ στο εφαπτόμενο επίπεδο της επιφάνειας S στο σημείο (x_0, y_0, z_0) .

Απόδειξη: Έστω $\underline{\gamma}(h) \in S \Rightarrow f(\underline{\gamma}(h)) = k$. Έστω $\underline{v} = \underline{\gamma}'(0)$ όπως στην υπόθεση. Τότε

$$0 = D_{\underline{v}} f(\underline{x}) = \langle \underline{\nabla}f(\underline{\gamma}(0)), \underline{\gamma}'(0) \rangle = \langle \underline{\nabla}f(\underline{\gamma}(0)), \underline{v} \rangle$$

και επομένως $\underline{\nabla}f(x_0, y_0, z_0) \perp \underline{v}$. \square

Παράδειγμα: Υπολογίστε την εξίσωση του εφαπτόμενου επιπέδου στην επιφάνεια που ορίζεται από την εξίσωση $3xy + z^2 = 4$ στο σημείο $(x, y, z) = (1, 1, 1)$.

Λύση: Έστω $f(x, y, z) = 3xy + z^2 \Rightarrow \nabla f = (3y, 3x, 2z)$

$\Rightarrow \nabla f(1, 1, 1) = (3, 3, 2) (= 3\underline{i} + 3\underline{j} + 2\underline{k})$. Εφόσον η επιφάνεια $S = \{(x, y, z) : f(x, y, z) = 4\}$ είναι επιφάνεια σταθμής της f , το εφαπτόμενο επίπεδο έχει εξίσωση:

$$\langle \nabla f(1, 1, 1), (x-1, y-1, z-1) \rangle = 0 \iff$$

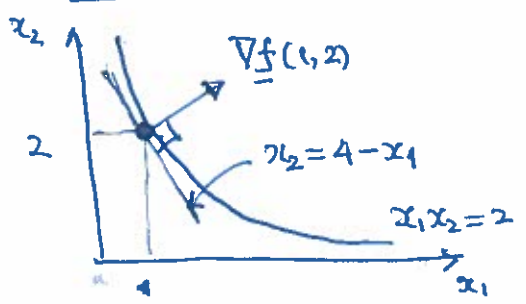
$$\iff \langle (3, 3, 2), (x-1, y-1, z-1) \rangle = 0 \iff$$

$$\iff 3x + 3y - 2z = 8.$$

Παρατήρηση: Αν $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ διαφορίσιμη και θεωρήσουμε καμπύλη σταθμής $C = \{(x, y) : f(x, y) = k\}$, τότε $\nabla f(x, y) \perp C$ σε κάθε σημείο $(x, y) \in C$. Αν $\nabla f(x, y) \neq \underline{0}$, τότε η εφαπτόμενη εθδία της C στο (x_0, y_0) είναι η $\langle \nabla f(x_0, y_0), (x-x_0, y-y_0) \rangle = 0$.

Παράδειγμα (συνέχεια προηγούμενων) Έστω $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x_1, x_2) = x_1 x_2$ και C η καμπύλη σταθμής της f , $C = \{(x, y) : f(x, y) = 2\}$. Να βρεθεί η κατεύθυνση \underline{u}^* , $\|\underline{u}^*\| = 1$, κατά την οποία η $D_{\underline{u}^*} f(x, y)$ μεγιστοποιείται στο σημείο $(1, 2) \in C$.

Λύση:



Από προηγούμενη ανάλυση $\underline{u}^* = \frac{\nabla f(1, 2)}{\|\nabla f(1, 2)\|} = \frac{(x_2, x_1)}{\|\nabla f(1, 2)\|} \Big|_{(1, 2)} = \left(\frac{2}{\sqrt{5}}, \frac{1}{\sqrt{5}}\right)$.

όπως προηγούμενος. Ο μέγιστος ρυθμός μεταβολής είναι $\|\nabla f(1, 2)\| = \sqrt{5}$. Η εθδία που εφαπτάται στην C στο σημείο $(1, 2)$, $x_2 = -2x_1 + 4$ είναι \perp στο $\nabla f(1, 2)$ από προηγούμενο

Παράγωγοι Υψηλότερης Τάξης

Έστω $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ συνάρτηση κλάσης C^1 (συνεχής και συνεχώς παραγωγίσιμη). Αν οι συναρτήσεις αυτές έχουν με την σειρά τους συνεχείς μερικές παραγώγους, τότε λέμε ότι η f είναι κλάσης C^2 (δύο φορές συνεχώς παραγωγίσιμη). Αντίστοιχα, ορίζουμε συναρτήσεις κλάσης C^3, C^4, \dots κλπ. Συμβολικά

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) = (f_y)_x = f_{yx} \quad ,$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) = (f_x)_x = f_{xx}$$

κλπ.

Παράδειγμα: Βρείτε όλες τις μερικές παραγώγους 2^{ης} τάξης της $f(x,y) = xy + (x+2y)^2$

Λύση: $f_x = \frac{\partial f}{\partial x} = y + 2(x+2y) = 2x + 5y$

$$f_y = \frac{\partial f}{\partial y} = x + 2(x+2y) \cdot 2 = 5x + 8y$$

$$f_{xx} = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x} (2x + 5y) = 2$$

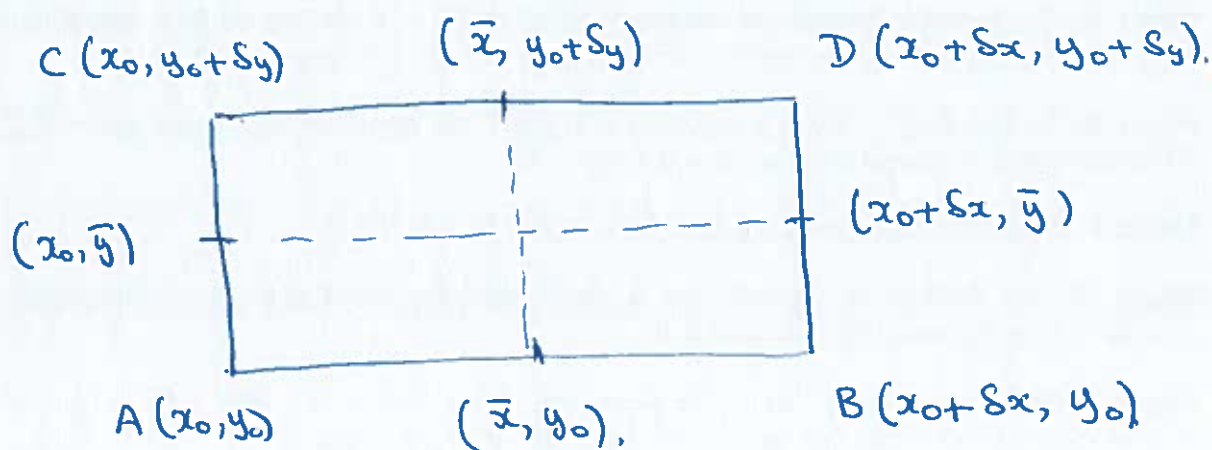
$$f_{yy} = \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = \frac{\partial}{\partial y} (5x + 8y) = 8$$

$$\left. \begin{aligned} f_{xy} &= (f_x)_y = \frac{\partial}{\partial y} (2x + 5y) = 5 \\ f_{yx} &= (f_y)_x = \frac{\partial}{\partial x} (5x + 8y) = 5 \end{aligned} \right\} \text{ Παρατηρούμε ότι } f_{xy} = f_{yx}$$

Θεώρημα: Αν $f(x,y)$ είναι κλάσης C^2 , τότε $f_{xy} = f_{yx}$ (2)

Απόδειξη: Ορίσουμε

$$\begin{aligned} S(\delta x, \delta y) &= f(x_0 + \delta x, y_0 + \delta y) - f(x_0 + \delta x, y_0) - \\ &\quad - f(x_0, y_0 + \delta y) + f(x_0, y_0) \\ &= f_A - f_B - f_C + f_D \end{aligned}$$



Κρατώντας σταθερά τα y_0 και δy , ορίσουμε

$$g(x) = f(x, y_0 + \delta y) - f(x, y_0).$$

οπότε

$$\begin{aligned} g(x_0 + \delta x) - g(x_0) &= f(x_0 + \delta x, y_0 + \delta y) - f(x_0 + \delta x, y_0) \\ &\quad - (f(x_0, y_0 + \delta y) - f(x_0, y_0)) \\ &= f_A - f_B - f_C + f_D \\ &= S(\delta x, \delta y). \end{aligned}$$

Από το Θεώρημα Μέσης Τιμής (ΘΜΤ) $\exists \bar{x}$ μεταξύ x_0 και $x_0 + \delta x$, π.ω

$$g(x_0 + \delta x) - g(x_0) = g'(\bar{x}) \delta x, \quad \bar{x} \in (x_0, x_0 + \delta x)$$

(3)

Σηλασή,

$$\begin{aligned} S(\delta x, \delta y) &= g(x_0 + \delta x) - g(x_0) = (f'(\bar{x}, y_0 + \delta y) - f'(\bar{x}, y_0)) \delta x \\ &= \left(\frac{\partial f}{\partial x}(\bar{x}, y_0 + \delta y) - \frac{\partial f}{\partial x}(\bar{x}, y_0) \right) \delta x. \end{aligned}$$

Πάλι από το ΘΜΤ, $\exists \bar{y} \in (y_0, y_0 + \delta y)$, π.ω

$$S(\delta x, \delta y) = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(\bar{x}, \bar{y}) \delta y \delta x$$

Εφόσον $\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}$ είναι συνεχής,

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(x_0, y_0) &= \lim_{(\delta x, \delta y) \rightarrow (0,0)} \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(\bar{x}, \bar{y}) \\ &= \lim_{(\delta x, \delta y) \rightarrow (0,0)} \frac{S(\delta x, \delta y)}{\delta x \delta y} \quad (*) \end{aligned}$$

Παρόμοια, έστω $h(y) = f(x_0 + \delta x, y) - f(x_0, y)$

(με $x_0, \delta x$ σταθεροποιημένα), οπότε

$$\begin{aligned} h(y_0 + \delta y) - h(y_0) &= (f(x_0 + \delta x, y_0 + \delta y) - f(x_0, y_0 + \delta y)) \\ &\quad - (f(x_0 + \delta x, y_0) - f(x_0, y_0)) \\ &= f_D - f_C - f_B + f_A = S(\delta x, \delta y) \end{aligned}$$

Από το ΘΜΤ $\exists \bar{y} \in (y_0, y_0 + \delta y)$, π.ω.

$$h(y_0 + \delta y) - h(y_0) = h'(\bar{y}) \delta y$$

Σηλασή,

$$S(\delta x, \delta y) = h'(\bar{y}) \delta y = \left(f'(x_0 + \delta x, \bar{y}) - f'(x_0, \bar{y}) \right) \delta y \quad (4)$$

Πάλι από το ΘΜΤ, $\exists \bar{x} \in (x_0, x_0 + \delta x)$, π.ω.

$$S(\delta x, \delta y) = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(\bar{x}, \bar{y}) \delta x \delta y$$

Εφόσον $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}$ είναι συνεχής:

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x_0, y_0) &= \lim_{(\delta x, \delta y) \rightarrow (0,0)} \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(\bar{x}, \bar{y}) \\ &= \lim_{(\delta x, \delta y) \rightarrow (0,0)} \frac{S(\delta x, \delta y)}{\delta x \cdot \delta y} \quad (***) \end{aligned}$$

Από τις σχέσεις (*) και (**):

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(x_0, y_0) = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x_0, y_0)$$

και επομένως $f_{xy}(x, y) = f_{yx}(x, y)$ εφόσον το σημείο (x_0, y_0) ήταν αυθαίρετο. \square

Θεώρημα Taylor: (για συναρτήσεις μιας μεταβλητής)

Έστω ομαλή συνάρτηση $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ ("ομαλή": παραγωγίσιμη όσες φορές μας χρειάζεται!) Τότε:

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + f'(x_0)h + \frac{f''(x_0)}{2!} h^2 + \dots + \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} h^k + R_k(x_0, h)$$

$$\text{όπου: } R_k =: R_k(x_0, h) = \int_{x_0}^{x_0+h} \frac{(x_0+h-z)^k}{k!} f^{(k+1)}(z) dz \quad (5)$$

(υπόλοιπο αναπτυχθέντος) και όπου

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{R_k(x_0, h)}{h^k} = 0$$

(δηλ. $R_k(x_0, h)$ "μικρό" σε σύγκριση με την ήδη μικρή ποσότητα h^k).

Απόδειξη: Από το Θεμελιώδη Θεώρημα Απειροστικού

Λογισμού:

$$f(x_0+h) = f(x_0) + \int_{x_0}^{x_0+h} f'(z) dz$$

$$= f(x_0) - \int_{x_0}^{x_0+h} \underbrace{f'(z)}_u \underbrace{d(x_0+h-z)}_{dv}$$

(Ολοκλήρωση κατά τέρη: $\int_a^b u dv = uv \Big|_a^b - \int_a^b v du$)

Άρα:

$$f(x_0+h) = f(x_0) - \left[f'(z)(x_0+h-z) \Big|_{z=x_0}^{x_0+h} - \int_{x_0}^{x_0+h} (x_0+h-z) f''(z) dz \right]$$

$$= f(x_0) - \left[f'(x_0) \cdot 0 - f'(x_0) \cdot h - \int_{x_0}^{x_0+h} (x_0+h-z) f''(z) dz \right]$$

$$= f(x_0) + f'(x_0)h + \int_{x_0}^{x_0+h} \underbrace{f''(z)}_u \underbrace{d\left(\frac{(x_0+h-z)^2}{2}\right)}_{dv}$$

Επομένως,

$$f(x_0+h) = f(x_0) + f'(x_0)h - \left[f''(z) \frac{(x_0+h-z)^2}{2} \Big|_{z=x_0}^{x_0+h} - \int_{x_0}^{x_0+h} \frac{(x_0+h-z)^2}{2} f'''(z) dz \right]$$

$$\Rightarrow f(x_0+h) = f(x_0) + f'(x_0)h - \left[f''(x_0+h) \cdot 0 - \frac{f''(x_0)}{2!} h^2 - \int_{x_0}^{x_0+h} \frac{(x_0+h-\tau)^2}{2!} f^{(3)}(\tau) d\tau \right] \quad (6)$$

$$= f(x_0) + f'(x_0)h + \frac{f''(x_0)}{2!} h^2 + R_2(x_0, h)$$

$$\text{όπου } R_2(x_0, h) = \int_{x_0}^{x_0+h} \frac{(x_0+h-\tau)^2}{2!} f^{(3)}(\tau) d\tau.$$

Επαγωγικά,

$$f(x_0+h) = f(x_0) + f'(x_0)h + \frac{f''(x_0)}{2!} h^2 + \dots + \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} h^k + R_k(x_0, h)$$

όπου

$$R_k(x_0, h) = \int_{x_0}^{x_0+h} \frac{(x_0+h-\tau)^k}{k!} f^{(k+1)}(\tau) d\tau.$$

Εφόσον $f^{(k+1)}(t)$ είναι συνεχής, είναι φραγμένη σε διάστημα $[x_0, x_0+h]$, έστω σε $|f^{(k+1)}(\tau)| \leq M$, $\forall \tau \in [x_0, x_0+h]$. Τότε

$$|R_k(x_0, h)| \leq \left| \int_{x_0}^{x_0+h} \frac{M}{k!} \max_{\tau \in [x_0, x_0+h]} (x_0+h-\tau)^k d\tau \right|$$

$$= \frac{M}{k!} |h|^{k+1} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{|R_k(x_0, h)|}{|h|^k} \leq \frac{M}{k!} |h| \rightarrow 0 \text{ καθώς } h \rightarrow 0. \quad \square$$

Θέωρημα Taylor (συναρτήσεις πολλών μεταβλητών, ανάπτυξη 1^{ης} τάξης):

Έστω $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, U ανοικτό, $\underline{x}_0 \in U$. Αν η f είναι παραγωγίσιμη στο \underline{x}_0 , τότε

$$f(\underline{x}_0 + \underline{h}) = f(\underline{x}_0) + Df(\underline{x}_0) \underline{h} + R_1(\underline{x}_0, \underline{h})$$

όπου $\frac{|R_1(\underline{x}_0, \underline{h})|}{\|\underline{h}\|} \rightarrow 0$ καθώς $\underline{h} \rightarrow 0$.

Απόδειξη: Από τον ορισμό παραγωγισιμότητας.

Θέωρημα Taylor: (ανάπτυξη 2^{ης} τάξης).

Έστω $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ έχει συνεχή μερικούς παραγώγους 2^{ης} τάξης, τότε

$$f(\underline{x}_0 + \underline{h}) = f(\underline{x}_0) + \nabla f(\underline{x}_0) \underline{h} + \frac{1}{2} \underline{h}^T H(\underline{x}_0) \underline{h} + R_2(\underline{x}_0, \underline{h})$$

όπου $\nabla f = \left[\frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0) \quad \frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0) \quad \dots \quad \frac{\partial f}{\partial x_n}(\underline{x}_0) \right]$

και $H(\underline{x}_0) \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $[H(\underline{x}_0)]_{ij} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\underline{x}_0)$

(Εσπανός πίνακας) και όπου

$$\frac{|R_2(\underline{x}_0, \underline{h})|}{\|\underline{h}\|^2} \rightarrow 0 \quad \text{καθώς} \quad \underline{h} \rightarrow 0$$

Παρατήρηση:

• Το ανάπτυξη γράφεται και ως:

$$f(\underline{x}_0 + \underline{h}) = f(\underline{x}_0) + \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{x}_0) h_i + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\underline{x}_0) h_i h_j + R_2(\underline{x}_0, \underline{h})$$

• Ο πίνακας $H(\underline{x}_0)$ είναι συμμετρικός ($H = H^T$):

$$H_{ij} = H_{ji} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\underline{x}_0) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(\underline{x}_0)$$

Απόδειξη: (Για απλοποίηση της απόδειξης υποθέτουμε
 ότι $f \in C^3$ (συνεχώς μερική παράγωγοι 3ης τάξης).

Έστω $g(t) = f(\underline{x}_0 + t\underline{h})$ με $\underline{x}_0 \in U$ και $\|\underline{h}\|$ αρκετά
 μικρό ώστε $\underline{x}_0 + t\underline{h} \in U \quad \forall t \in [0, 1]$. (Εφικτό εφόσον
 U ανοικτό). Τότε $g: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ είναι κλάση C^3 .

Από το Θεώρημα Taylor μίας μεταβλητής ($k=2$,
 $x_0=0, h=1$):

$$g(1) = g(0) + g'(0) + \frac{g''(0)}{2!} + R_2$$

$$R_2 = \int_0^1 \frac{(1-t)^2}{2!} g^{(3)}(t) dt$$

Η $g(t)$ είναι σύνθεση συναρτήσεων $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

$$t \mapsto \underline{x}_0 + t\underline{h} \rightarrow f(\underline{x}_0 + t\underline{h}) = g(t).$$

Από τον κανόνα αλυσίδας:

$$\begin{aligned} g'(t) &= Df(\underline{x}_0 + t\underline{h}) \underline{h} \\ &= \nabla f(\underline{x}_0 + t\underline{h}) \underline{h} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{x}_0 + t\underline{h}) h_i \end{aligned}$$

Αντλασνί,

$$g'(t) = \underbrace{\frac{\partial f}{\partial x_1}(\underline{x}_0) h_1}_{g'_1(t)} + \underbrace{\frac{\partial f}{\partial x_2}(\underline{x}_0) h_2}_{g'_2(t)} + \dots + \underbrace{\frac{\partial f}{\partial x_n}(\underline{x}_0) h_n}_{g'_n(t)}$$

Παράγωγα,

$$g_1''(t) = \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left[\frac{\partial f}{\partial x_i} (\underline{x}_0 + t\underline{h}) \right] h_i h_i$$

$$g_2''(t) = \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left[\frac{\partial f}{\partial x_2} (\underline{x}_0 + t\underline{h}) \right] h_2 h_i$$

⋮

$$g_n''(t) = \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left[\frac{\partial f}{\partial x_n} (\underline{x}_0 + t\underline{h}) \right] h_n h_i$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow g''(t) &= \sum_{j=1}^n g_j''(t) = \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} (\underline{x}_0 + t\underline{h}) h_j h_i \\ &= \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} (\underline{x}_0 + t\underline{h}) h_i h_j \end{aligned}$$

Παράγωγα:

$$g'''(t) = \sum_{k=1}^n \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n \frac{\partial^3 f}{\partial x_i \partial x_j \partial x_k} (\underline{x}_0 + t\underline{h}) h_i h_j h_k$$

Επομένως:

$$\begin{aligned} g(t) = f(\underline{x}_0 + t\underline{h}) &= \underbrace{f(\underline{x}_0)}_{g(0)} + \underbrace{g'(0)}_{f'(\underline{x}_0)} + \frac{g''(0)}{2!} + \underbrace{\int_0^1 \frac{(t-1)^2}{2!} g'''(t) dt}_{R_2} \\ &= f(\underline{x}_0) + \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} (\underline{x}_0) h_i + \frac{1}{2!} \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} (\underline{x}_0) h_i h_j \\ &\quad + \underbrace{\sum_{i,j,k=1}^n \frac{(t-1)^2}{2!} \frac{\partial^3 f}{\partial x_i \partial x_j \partial x_k} (\underline{x}_0 + t\underline{h})}_{= h_i h_j h_k} \\ &\quad \underbrace{\hspace{10em}}_{R_2(\underline{x}_0, \underline{h})} \end{aligned}$$

Εφόσον $|h_1| \leq \|h\|$ έχουμε για κάποια σταθερά c (10)

$$|R_2(x_0, h)| \leq c \|h\|^3 \Rightarrow \frac{|R_2(x_0, h)|}{\|h\|^2} \leq c \|h\| \rightarrow 0$$

καθώς $h \rightarrow 0$.

□

Παράδειγμα: Υπολογίστε το ανάπτυγμα Taylor 2^{ης} τάξης.

της $f(x, y) = e^x \cos y$ γύρω από το σημείο $(x, y) = (0, 0)$

Λύση: Έχουμε

$$f(0, 0) = e^0 \cos 0 = 1$$

$$f'_x(x, y) = e^x \cos y \Rightarrow f'_x(0, 0) = 1$$

$$f'_y(x, y) = -e^x \sin y \Rightarrow f'_y(0, 0) = 0$$

$$f''_{xx}(x, y) = e^x \cos y \Rightarrow f''_{xx}(0, 0) = 1$$

$$f''_{yy}(x, y) = -e^x \cos y \Rightarrow f''_{yy}(0, 0) = -1$$

$$f''_{xy}(x, y) = -e^x \sin y \Rightarrow f''_{xy}(0, 0) = 0.$$

Άρα,

$$f(\underline{0} + \underline{h}) = f(h_1, h_2) = 1 + h_1 + 0 \cdot h_2 + \frac{1}{2} [h_1^2 + 2 \cdot 0 \cdot h_1 h_2 - h_2^2] + R_2$$

$$= 1 + h_1 + \frac{1}{2} h_1^2 - \frac{1}{2} h_2^2 + R_2$$

$$= 1 + [1 \ 0] \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix} + \frac{1}{2} [h_1 \ h_2] \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix} + R_2$$

οπώ $\frac{R_2(0, h)}{\|h\|^2} \rightarrow 0$ καθώς $h \rightarrow 0$

Ακρότατα Συναρτήσεων

(11)

- Έστω $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, U ανοικτό. Το σημείο $\underline{x}_0 \in U$ λέγεται τοπικό ελάχιστο (μείζιστο) της f αν υπάρχει γειτονιά του \underline{x}_0 , $B_r(\underline{x}_0)$, $r > 0$, τέτοια ώστε $\forall \underline{x} \in B_r(\underline{x}_0)$ να ισχύει ότι $f(\underline{x}_0) \leq f(\underline{x})$ ($f(\underline{x}_0) \geq f(\underline{x})$).
- Αν \underline{x}_0 τοπικό ελάχιστο ή μείζιστο, τότε λέγεται τοπικό ακρότατο.
- Το \underline{x}_0 λέγεται κλειστό αν η f δεν είναι παραγωγίσιμη στο \underline{x}_0 ή αν $\underline{\nabla} f(\underline{x}_0) = \underline{0}$.
- Αν το \underline{x}_0 είναι κλειστό σημείο και δεν είναι τοπικό ακρότατο τότε λέγεται σχηματικό σημείο.

Θεώρημα (κριτήριο 1^{ης} παραγώγου): Αν $U \subseteq \mathbb{R}^n$ ανοικτό, η $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ είναι παραγωγίσιμη και $\underline{x}_0 \in U$ είναι τοπικό ακρότατο, τότε $\underline{\nabla} f(\underline{x}_0) = \underline{0}$ (δηλ. το \underline{x}_0 είναι κλειστό σημείο).

Απόδειξη: Έστω ότι η f έχει τοπικό μέγιστο στο \underline{x}_0 .

Τότε $\forall \underline{h} \in \mathbb{R}^n$ η συνάρτηση $g(t) := f(\underline{x}_0 + t\underline{h})$ έχει τοπικό μέγιστο στο $t=0$. Επομένως^(*) από την θεωρία συναρτήσεων μίας μεταβλητής $g'(0) = 0$. Από τον κανόνα της αλυσίδας:

$$g'(t) = \underline{\nabla} f(\underline{x}_0 + t\underline{h}) \cdot \underline{h} \Rightarrow g'(0) = \underline{\nabla} f(\underline{x}_0) \cdot \underline{h} = 0 \quad \forall \underline{h} \in \mathbb{R}^n$$

$$\text{Επιλέγοντας } \underline{h} = \underline{\nabla} f(\underline{x}_0) \text{ έχουμε } g'(0) = \|\underline{\nabla} f(\underline{x}_0)\|^2 = 0 \Rightarrow \underline{\nabla} f(\underline{x}_0) = \underline{0} \quad \square$$

(*) Απόδειξη ότι $g'(0) = 0$:

(12)

Εφόσον $g(0)$ τοπικό μέγιστο, $g(t) \leq g(0)$ για αρκούντως μικρό $t > 0 \Rightarrow g(t) - g(0) \leq 0 \Rightarrow$

$$\Rightarrow g'(0) = \lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{g(t) - g(0)}{t} \leq 0$$

Παρόμοια, αν $t < 0$ και για $|t|$ αρκούντως μικρό,

$$\frac{g(t) - g(0)}{t} \geq 0 \Rightarrow g'(0) = \lim_{t \rightarrow 0^-} \frac{g(t) - g(0)}{t} \geq 0$$

Εφόσον η g είναι διαφορίσιμη στο $t=0$ τα δύο πλευρικά όρια είναι ίσα και επομένως $g'(0) = 0$ \square

Παράδειγμα: Να βρείτε τα σημεία μέγιστου και ελάχιστου της $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x,y) = x^2 + y^2$

Λύση: Κρίσιμα σημεία:

$$\nabla f(x,y) = (f_x, f_y) = (2x, 2y) = (0,0) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (x,y) = (0,0) \text{ μοναδικό κρίσιμο σημείο}$$

Εφόσον $0 = f(0,0) < f(x,y) \forall (x,y) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$

το σημείο $(0,0)$ είναι ελάχιστο (και μάλιστα ολικό).

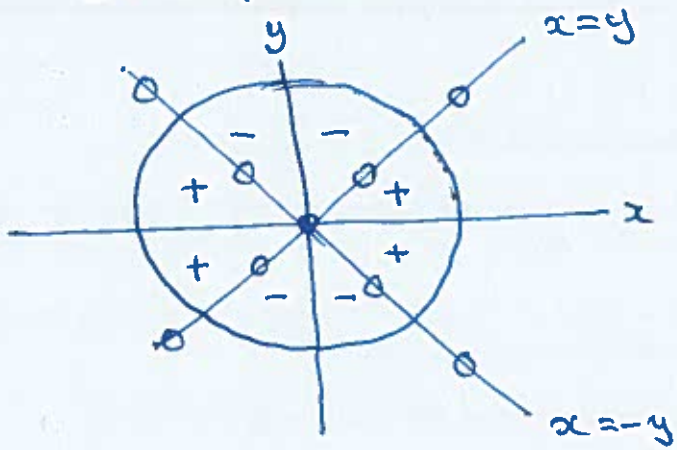
Αφού το $(0,0)$ είναι το μοναδικό κρίσιμο σημείο δεν υπάρχει τοπικό μέγιστο σημείο.

Παράδειγμα: Έστω $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x,y) = x^2 - y^2$. Να βρεθούν και να χαρακτηρισθούν όλα τα κρίσιμα σημεία.

Λύση: Κρίσιμα σημεία:

$$\nabla f(x,y) = (2x, -2y) = (0,0) \Rightarrow (x,y) = (0,0)$$

το μοναδικό κρίσιμο σημείο. Εξετάζουμε τα πρόσημα της f σε αδιάσπαστη γειτονιά του $(0,0)$:



Εφόσον σε κάθε γειτονιά $B_r(0)$ υπάρχουν σημεία (x,y) με $f(x,y) > 0$ και $f(x,y) < 0$ το σημείο $(0,0)$ δεν είναι τοπικό ελάχιστο ούτε τοπικό μέγιστο (σταθρατικό σημείο).

Παράδειγμα: Βρείτε όλα τα κρίσιμα σημεία της $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, f(x,y) = x^2y + y^2x$.

Λύση: Κρίσιμα σημεία:

$$\left. \begin{aligned} f_x = 2xy + y^2 = 0 \\ f_y = x^2 + 2xy = 0 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \left. \begin{aligned} y(2x+y) = 0 \\ x(x+2y) = 0 \end{aligned} \right\}$$

Το σύστημα έχει λύσεις:

$$x=0 \Rightarrow y^2=0 \Rightarrow y=0$$

$$x=-2y \Rightarrow y(y-4y)=0 \Rightarrow -3y^2=0 \Rightarrow y=0$$

Άρα $(x,y) = (0,0)$ το μοναδικό κρίσιμο σημείο.

Στην ευθεία $x=y$ έχουμε $f(x,x) = 2x^3 \Rightarrow$ για $\varepsilon > 0$ (14)
 αυθαίρετα μικρό: $f(\varepsilon, \varepsilon) = 2\varepsilon^3 > 0$, $f(-\varepsilon, -\varepsilon) = -2\varepsilon^3 < 0$
 Άρα το $(0,0)$ δεν είναι τοπικό ελάχιστο ούτε τοπικό
 μέγιστο (σταθμαστικό σημείο).

Θετικά ορισμένοι πίνακες

Ορισμός: Ο πίνακας $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ είναι θετικά ορισμένος ($A > 0$)
 αν (και μόνο αν) $\underline{x}^T A \underline{x} > 0 \quad \forall \underline{x} \in \mathbb{R}^n, \underline{x} \neq \underline{0}$. Ο A είναι αρνητικά
 ορισμένος ($A < 0$) αν $-A > 0$.

Παρατήρηση: Αν $A > 0$ χωρίς βλάβη γενικότητας θεωρούμε
 ότι $A = A^T$ (συμμετρικός). Έχουμε:

$$\underline{x}^T A \underline{x} = \underline{x}^T \left(\underbrace{\frac{A+A^T}{2}}_{A_s} \right) \underline{x} + \underbrace{\underline{x}^T \left(\frac{A-A^T}{2} \right) \underline{x}}_{A_u}$$

οπότε $A_s = A_s^T$ και $A_u = -A_u^T$. Ισχύει ότι:

$$\underline{x}^T A_u \underline{x} = (\underline{x}^T A_u \underline{x})^T = \underline{x}^T A_u^T \underline{x} = -\underline{x}^T A_u \underline{x}$$

$$\Rightarrow 2 \underline{x}^T A_u \underline{x} = 0 \Rightarrow \underline{x}^T A_u \underline{x} = 0$$

και επομένως:

$$\left(\underline{x}^T A \underline{x} > 0 \quad \forall \underline{x} \neq \underline{0} \right) \Leftrightarrow \underline{x}^T \left(\underbrace{\frac{A+A^T}{2}}_{A_s} \right) \underline{x} > 0 \quad \forall \underline{x} \neq \underline{0}$$

οπότε στη συνέχεια θα ορίσουμε θετικά ορισμένους πίνακες
 ως υπούνολο των συμμετρικών πινάκων.

Λήμμα: Έστω $A = A^T \in \mathbb{R}^{n \times n}$. (i) Ο A έχει πραγματικά ιδιοτιμής ⁽¹⁵⁾
(ii) Δύο ιδιοδιανύσματα που αντιστοιχούν σε διαφορετικές ιδιοτιμής είναι ορθογώνια.

Απόδειξη: (i) Έστω (λ, \underline{x}) ζεύγος ιδιοτιμής / ιδιοδιανύσματος του A . Τότε $\underline{x} \neq \underline{0}$ και

$$A \underline{x} = \lambda \underline{x} \Rightarrow \underline{x}^* A \underline{x} = \lambda \underline{x}^* \underline{x} \quad (*) \quad (\underline{x}^* =: (\underline{x})^{\bullet T})$$

$$\Rightarrow (\underline{x}^* A \underline{x})^* = (\lambda \underline{x}^* \underline{x})^* = \bar{\lambda} \underline{x}^* \underline{x}$$

$$\Rightarrow \underline{x}^* A^* \underline{x} = \bar{\lambda} \underline{x}^* \underline{x} \Rightarrow \underline{x}^* A \underline{x} = \bar{\lambda} \underline{x}^* \underline{x} \quad (**) \quad (A^* = (\bar{A})^T)$$

$$\text{Άρα από (*) και (**): } (\lambda - \bar{\lambda}) \|\underline{x}\|^2 = 0 \Rightarrow \lambda = \bar{\lambda} \Rightarrow \lambda \in \mathbb{R}$$

(ii). Έστω λ_i, λ_j δύο διαφορετικές ιδιοτιμής του A ($\lambda_i \neq \lambda_j$) και $\underline{x}_i, \underline{x}_j$ τα αντιστοιχούντα ιδιοδιανύσματα. ($\underline{x}_i, \underline{x}_j \in \mathbb{R}^n$, $\underline{x}_i \neq \underline{0}, \underline{x}_j \neq \underline{0}$). Τότε

$$A \underline{x}_i = \lambda_i \underline{x}_i \Rightarrow \underline{x}_j^T A \underline{x}_i = \lambda_i \underline{x}_j^T \underline{x}_i \quad (*)$$

$$A \underline{x}_j = \lambda_j \underline{x}_j \Rightarrow \underline{x}_i^T A \underline{x}_j = \lambda_j \underline{x}_i^T \underline{x}_j$$

$$\Rightarrow \underline{x}_j^T A^T \underline{x}_i = \lambda_j \underline{x}_j^T \underline{x}_i$$

$$\Rightarrow \underline{x}_j^T A \underline{x}_i = \lambda_j \underline{x}_j^T \underline{x}_i \quad (***)$$

Από τα (*) και (***) έχουμε:

$$(\lambda_i - \lambda_j) \underline{x}_j^T \underline{x}_i = 0 \Rightarrow \underline{x}_j^T \underline{x}_i = 0 \quad (\Rightarrow \underline{x}_j \perp \underline{x}_i). \quad \square$$

Παρατήρηση: Αν υπάρχει ιδιοτιμή με πολλαπλότητα $r > 1$, ο αντίστοιχος ιδιοχώρος έχει διάσταση r και μπορούμε να επιλέξουμε ορθογώνια βάση από r ιδιοδιανύσματα. Επομένως αν $A = A^T$ υπάρχουν

η ιδιοδιανύσματα κατά ζώνη ορθογώνια. Αν επιλέξουμε την (16) νόρμα κάθε ιδιοδιανύματος ίση με την μονάδα, έχουμε μία ορθοκανονική βάση των \mathbb{R}^n και επομένως ο πίνακας των η ιδιοδιανύσεων $[\underline{x}_1 \ \underline{x}_2 \ \dots \ \underline{x}_n]$ είναι ορθογώνιος.

Λήμμα: Έστω $A = A^T \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Τότε $A > 0$ αν και μόνο αν οι ιδιοτιμές των A είναι θετικές.

Απόδειξη: Έστω $A = A^T > 0$ και (λ, \underline{x}) ζεύγος ιδιοτιμής / ιδιοδιανύματος, δηλ. $A\underline{x} = \lambda\underline{x}$, $\lambda \in \mathbb{R}$, $\underline{x} \in \mathbb{R}^n$, $\underline{x} \neq \underline{0}$. Τότε:

$$\underline{x}^T A \underline{x} = \lambda \underline{x}^T \underline{x} \Rightarrow \lambda = \frac{\underline{x}^T A \underline{x}}{\|\underline{x}\|^2} > 0$$

Αντίστροφα αν οι ιδιοτιμές των A είναι $\{\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n\}$ είναι θετικές και $\{\underline{u}_1, \underline{u}_2, \dots, \underline{u}_n\}$ τα αντίστοιχα ιδιοδιανύσματα, τότε

$$A \underbrace{[\underline{u}_1 \ \underline{u}_2 \ \dots \ \underline{u}_n]}_U = \underbrace{[\underline{u}_1 \ \underline{u}_2 \ \dots \ \underline{u}_n]}_U \underbrace{\begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & & \\ \vdots & & \ddots & \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix}}_\Lambda$$

όπου $U U^T = U^T U = I_n$ και

$$A U = U \Lambda \Rightarrow A = U \Lambda U^T \Rightarrow \underline{x}^T A \underline{x} = \underline{x}^T U \Lambda U^T \underline{x}$$

$$\Rightarrow \underline{x}^T A \underline{x} = \underbrace{(U^T \underline{x})^T}_{\underline{y}^T} \underbrace{\Lambda (U^T \underline{x})}_{\underline{y}} = \underline{y}^T \Lambda \underline{y} = \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i^2 > 0$$

$$\forall \underline{y} \neq \underline{0} \Rightarrow (\underline{x}^T A \underline{x} > 0 \ \forall \underline{x} \neq \underline{0}) \Rightarrow A = A^T > 0. \quad \square$$

Θεώρημα: Έστω $A = A^T > 0$ έχει ιδιοτιμές $\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \dots \geq \lambda_n > 0$ και αντίστοιχα ιδιοδιανύσματα $\{\underline{u}_1, \underline{u}_2, \dots, \underline{u}_n\}$. Τότε

$$\max_{\|\underline{x}\|=1} \underline{x}^T A \underline{x} = \lambda_1 \quad \text{και} \quad \min_{\|\underline{x}\|=1} \underline{x}^T A \underline{x} = \lambda_n (> 0).$$

Απόδειξη: Έστω $u = [u_1 \ u_2 \ \dots \ u_n]$, $uu^T = u^T u = I_n$ και (17)
 $Au = u\Lambda$, $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)$. Τότε

$$A = u\Lambda u^T \Rightarrow \underline{x}^T A \underline{x} = \underline{x}^T u \Lambda u^T \underline{x} = (u^T \underline{x})^T \Lambda (u^T \underline{x}) \\ := \underline{y}^T \Lambda \underline{y}$$

όπου $\underline{y} = u^T \underline{x}$. Παρατηρούμε ότι $\|\underline{x}\| = 1 \Leftrightarrow \|\underline{y}\| = 1$
 $(\underline{y}^T \underline{y} = \underline{x}^T u u^T \underline{x} = \underline{x}^T \underline{x} = 1)$ και επιπλέον $\{u^T \underline{x} : \underline{x} \in \mathbb{R}^n\} = \mathbb{R}^n$

Άρα:

$$\min_{\|\underline{x}\|=1} \underline{x}^T A \underline{x} = \min_{\|\underline{y}\|=1} \underline{y}^T \Lambda \underline{y} = \min_{\|\underline{y}\|=1} \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i^2$$

$$= \min \{ \lambda_1 y_1^2 + \lambda_2 y_2^2 + \dots + \lambda_n y_n^2 : y_1^2 + y_2^2 + \dots + y_n^2 = 1 \}$$

$$= \lambda_n \quad (\text{όταν } y_1 = y_2 = \dots = y_{n-1} = 0 \text{ και } y_n = \pm 1).$$

Παρόμοια $\max_{\|\underline{x}\|=1} \underline{x}^T A \underline{x} = \lambda_1$ □

Κριτήριο 2^{ης} παραγώγων για τοπικά ακρότατα.

Θεώρημα: Έστω $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ είναι κλάσης C^2 , U ανοικτό, $\underline{x}_0 \in U$ κλειστό σημείο και έστω ότι ο εσσιανός πίνακας

$$H(\underline{x}_0) = H^T(\underline{x}_0) = \left[\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\underline{x}_0) \right]_{ij} \text{ είναι}$$

είναι θετικά ορισμένος. Τότε το \underline{x}_0 είναι τοπικό ελάχιστο της f (Αντίστροφα, αν $H(\underline{x}_0) = H^T(\underline{x}_0) < 0$, το \underline{x}_0 είναι τοπικό μέγιστο της f).

Απόδειξη: (Για απλότητα πάλι υποθέτουμε ότι η f είναι κλειστός \mathbb{C}) (18)

Από το Θέωρημα Taylor (Σταθερούς τάξης), για $\underline{h} \in \mathbb{R}^n$ με $\|\underline{h}\|$ αρκετάς μικρή, έχουμε:

$$f(\underline{x}_0 + \underline{h}) = f(\underline{x}_0) + \nabla f(\underline{x}_0) \underline{h} + \frac{1}{2} \underline{h}^T H(\underline{x}_0) \underline{h} + R_2(\underline{x}_0, \underline{h})$$

όπου $|R_2(\underline{x}_0, \underline{h})| / \|\underline{h}\|^2 \rightarrow 0$ καθώς $\underline{h} \rightarrow \underline{0}$

- Εφόσον $H(\underline{x}_0) = H^T(\underline{x}_0) > 0 \Rightarrow \underline{h}^T H(\underline{x}_0) \underline{h} \geq \lambda_{\min}(H) \cdot \|\underline{h}\|^2 > 0$
- Εφόσον \underline{x}_0 κλειστό σημείο $\Rightarrow \nabla f(\underline{x}_0) = \underline{0}$. Άρα

$$\begin{aligned} f(\underline{x}_0 + \underline{h}) - f(\underline{x}_0) &= \frac{1}{2} \underline{h}^T H(\underline{x}_0) \underline{h} + R_2(\underline{x}_0, \underline{h}) \\ &\geq \underbrace{\frac{\lambda_{\min}(H)}{2}}_{:= M > 0} \|\underline{h}\|^2 + R_2(\underline{x}_0, \underline{h}). \end{aligned}$$

- Εφόσον $\frac{|R_2(\underline{x}_0, \underline{h})|}{\|\underline{h}\|^2} \rightarrow 0$ καθώς $\underline{h} \rightarrow \underline{0}$, υπάρχει $\delta > 0$ τ.ω.

$$0 < \|\underline{h}\| < \delta \Rightarrow |R_2(\underline{x}_0, \underline{h})| < M \|\underline{h}\|^2 \Rightarrow -M \|\underline{h}\|^2 < R_2 < M \|\underline{h}\|^2$$

Επομένως:

$$\begin{aligned} 0 < \|\underline{h}\| < \delta &\Rightarrow f(\underline{x}_0 + \underline{h}) - f(\underline{x}_0) \geq M \|\underline{h}\|^2 + R_2 > M \|\underline{h}\|^2 - M \|\underline{h}\|^2 \\ &\Rightarrow f(\underline{x}_0 + \underline{h}) - f(\underline{x}_0) > 0 \Rightarrow f(\underline{x}_0 + \underline{h}) > f(\underline{x}_0) \end{aligned}$$

Και επομένως το \underline{x}_0 είναι τοπικό ελάχιστο (και μάλιστα αυστηρό τοπικό ελάχιστο). Παρόμοια απόδειξη για τοπικό μέγιστο (ασκηση!). □

Παράδειγμα: Έστω $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x,y) = x^2 + y^2$

$$\nabla f(x,y) = \underline{0} \iff (2x, 2y) = (0,0) \iff (x,y) = (0,0) \text{ το}$$

μοναδικό κρισιμο σημείο. Από το ανάπτυγμα Taylor:

$$f(h_1, h_2) = \underbrace{f(0,0)}_0 + \underbrace{\nabla f(0,0)}_0 \underline{h} + \frac{1}{2} \underbrace{\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}}_{H(0,0)} \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix} + \underbrace{R_2}_0.$$

(Παρατηρούμε: Εφόσον η f είναι πολωνυμική ανάθεση

2^{ου} βαθμίου το ανάπτυγμα Taylor είναι τωστέντα και

$R_2 \equiv 0$). Άρα

$$f(h_1, h_2) = h_1^2 + h_2^2 \implies f(h_1, h_2) - \underbrace{f(0,0)}_0 = h_1^2 + h_2^2 > 0$$

για κάθε $\underline{h} \neq \underline{0} \implies (0,0)$ τοπικό ελάχιστο (και μάλιστα ολικό).

Λήμμα: Έστω $B = \begin{bmatrix} a & b \\ b & c \end{bmatrix} (\in \mathbb{B}^T)$, $\underline{h} = \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix}$

Τότε $B = B^T > 0 \iff (a > 0 \text{ και } \det(B) = ac - b^2 > 0)$.

Απόδειξη: Άσκηση.

Παρατήρηση: Το Λήμμα γενικεύεται: Αν $B = B^T \in \mathbb{R}^{n \times n}$,

τότε $B > 0$ αν και μόνο αν $\det[B(1:i, 1:i)] > 0$

για κάθε $i = 1, 2, \dots, n$, όπου $B(1:i, 1:i)$ ο πίνακας των

προκύπτει από τον B διατηρώντας τις πρώτες i γραμμές

και τις πρώτες i στήλες.

Θεώρημα : (Κριτήριο 2^{ης} παραγώγων για συναρτήσεις δύο μεταβλητών). Έστω $f(x,y)$ κλάσης C^2 με πεδίο ορισμού ανοικτό σύνολο $U \subseteq \mathbb{R}^2$. Ένα σημείο $(x_0, y_0) \in U$ είναι τοπικό (αυστηρά) ελάχιστο αν ισχύουν οι τρεις παρακάτω συνθήκες:

(i) $f_x(x_0, y_0) = f_y(x_0, y_0) = 0$ ((x_0, y_0) κλειστό).

(ii) $f_{xx}(x_0, y_0) > 0$

(iii) $D := f_{xx}(x_0, y_0) f_{yy}(x_0, y_0) - f_{xy}^2(x_0, y_0) > 0$ $\left\{ \begin{array}{l} \Rightarrow H = H^T > 0 \end{array} \right.$

• Αν ισχύουν οι (i) και (iii) αλλά τω πρώτῳ στην ανισότητα (ii) αντιστρέφεται ($f_{xx}(x_0, y_0) < 0$), τότε τὸ (x_0, y_0) είναι (αυστηρά) τοπικό μέγιστο.

• Αν ισχύει η (i) αλλά $\neq D < 0$ στο (iii), τότε τὸ κλειστό σημείο (x_0, y_0) είναι σταθματικό σημείο.

Απόδειξη : Προκύπτει άμεσα από τα προηγούμενα. \square

Παράδειγμα: Αναλύστε την συμπεριφορά της $f(x,y) = x^5y + xy^5 + xy$ στα κλειστά σημεία της.

Λύση : Έχουμε: $f_x = 5x^4y + y^5 + y = y \overbrace{(5x^4 + y^4 + 1)}^{\geq 1}$ και $f_y = x^5 + 5xy^4 + x = x \overbrace{(x^4 + 5y^4 + 1)}^{\geq 1}$. Άρα

$\left. \begin{array}{l} f_x = 0 \\ f_y = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow (x,y) = (0,0)$ που είναι τὸ μοναδικό κλειστό σημείο.

Οι δεύτερες παράγωγοι:

$$f_{xx}(x,y) = 20x^3y, \quad f_{yy}(x,y) = 20xy^3, \quad f_{xy}(x,y) = 5x^4 + 5y^4 + 1 \quad (21)$$

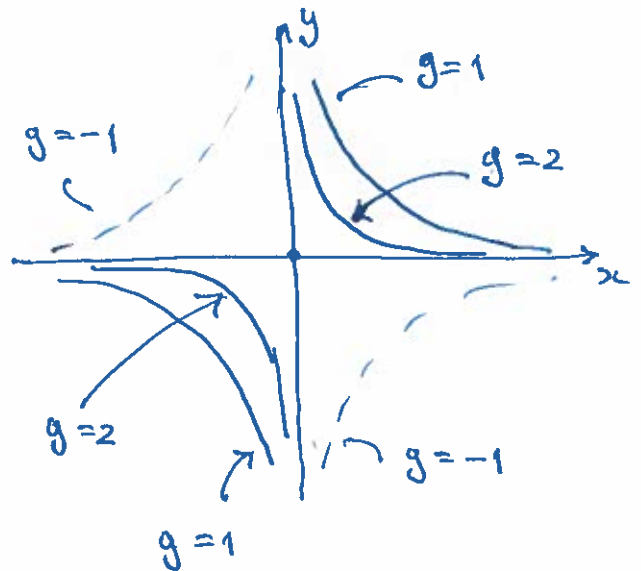
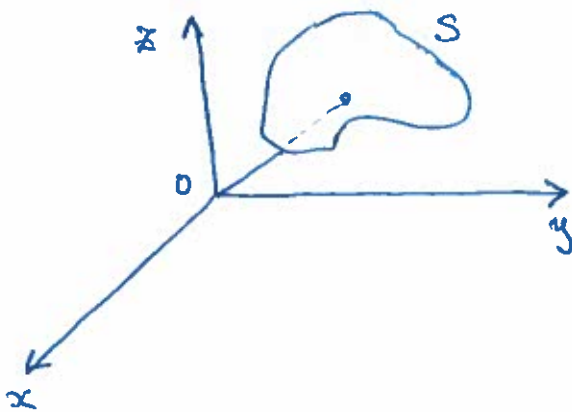
$$\Rightarrow f_{xx}(0,0) = 0, \quad f_{yy}(0,0) = 0, \quad f_{xy}(0,0) = 1 \quad \text{και}$$

$$H(0,0) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad \det(H(0,0)) = -1 < 0$$

και επομένως το $(0,0)$ είναι σαφρατικό σηείο.

Παράδειγμα: Έστω S το γράφημα της $g(x,y) = \frac{1}{xy}$

Βρείτε τὰ σηεία της S που βρίσκονται πλησιότερα στην αρχή των αξόνων.



Τὰ σηεία της S είναι της μορφής $(x, y, x^{-1}y^{-1})$ ($x \neq 0, y \neq 0$). Άρα η απόσταση ενός σηείου της S από το $(0,0,0)$ είναι

$$d(x,y) = \sqrt{x^2 + y^2 + x^{-2}y^{-2}} \Rightarrow f(x,y) := d^2 = x^2 + y^2 + x^{-2}y^{-2}$$

Άρα πρέπει να βρούμε τα σηεία στα οποία η συνάρτηση $d(x,y)$ (ισοδύναμα η $f(x,y) := d^2(x,y)$) έχει (ολικά) ελάχιστα. Τα

κρίσιμα σηεία της f είναι:

$$f_x = 2x - 2x^{-3}y^{-2} = 0 \Rightarrow x - \frac{1}{x^3y^2} = 0 \Rightarrow x^4y^2 = 1 \quad (*)$$

$$f_y = 2y - 2x^{-2}y^{-3} = 0 \Rightarrow y - \frac{1}{x^2y^3} = 0 \Rightarrow y^4x^2 = 1 \quad (**)$$

Από την (*) έχουμε:

$$y^2 = \frac{1}{x^4} \stackrel{(*)}{\Rightarrow} \frac{1}{x^8} x^2 = 1 \Rightarrow x^6 = 1 \Rightarrow x = \pm 1$$

και επομένως : $y^2 = 1 \Rightarrow y = \pm 1$. Άρα έχουμε 4 κρίσιμα σημεία $(1,1), (1,-1), (-1,1), (-1,-1)$. Σε κάθε ένα από αυτά έχουμε $f(\pm 1, \pm 1) = 3$ και επομένως η (ελάχιστη) απόσταση είναι $d_{\min} = \sqrt{3}$. Μπορούμε να επαληθεύσουμε ότι τα τέσσερα σημεία είναι τοπικά ελάχιστα υπολογίζοντας τον εσσιανό πίνακα. Έχουμε

$$f_{xx} = 2 + 6x^{-4}y^{-2} \Rightarrow f_{xx}(\pm 1, \pm 1) = 8$$

$$f_{yy} = 2 + 6x^{-2}y^{-4} \Rightarrow f_{yy}(\pm 1, \pm 1) = 8$$

$$f_{xy} = 4x^{-3}y^{-3} \Rightarrow f_{xy}(1,1) = f_{xy}(-1,-1) = 4 \quad \text{και}$$

$$f_{xy}(1,-1) = f_{xy}(-1,1) = -4$$

Επομένως

$$H(\pm 1, \pm 1) = \begin{bmatrix} 8 & \pm 4 \\ \pm 4 & 8 \end{bmatrix} \Rightarrow D = 64 - 16 = 48 > 0$$

$$H_{11} = 8 > 0$$

και επομένως τα τέσσερα σημεία είναι τοπικά ελάχιστα (και μάλιστα ολικά).