

Ακρότατα πραγματικών συναρτήσεων.

Εάν $f : U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, ένα σημείο $\vec{r}_0 \in U$ καλείται:

- Τοπικό ελάχιστο της f εάν υπάρχει περιοχή του $\vec{r}_0, V$:

$$\vec{r} \in V \Rightarrow f(\vec{r}) \geq f(\vec{r}_0)$$

- Τοπικό μέγιστο της f εάν υπάρχει περιοχή V του $\vec{r}_0$:

$$\vec{r} \in V \Rightarrow f(\vec{r}) \leq f(\vec{r}_0).$$

Σε κάθε περίπτωση το $\vec{r}_0$ καλείται τοπικό ακρότατο.

$$1. \quad \vec{r}_0 \text{ τοπικό ακρότατο} \Rightarrow \nabla f(\vec{r}_0) = 0 \quad \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}(\vec{r}_0) = 0 \right).$$

$$H \quad g(t) = f(\vec{r}_0 + t\vec{h}) \text{ έχει τοπικό ακρότατο στο } t=0 \Rightarrow$$

$$\frac{dg}{dt}(0) = 0 \Rightarrow \nabla f(\vec{r}_0) \cdot \vec{h} = 0$$

$$\text{Επειδή αυτό ισχύει για κάθε } \vec{h} \Rightarrow \nabla f(\vec{r}_0) = 0.$$

$$\nabla f(\vec{r}_0) \cdot \vec{h} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(\vec{r}_0) h_i \Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x_i}(\vec{r}_0) = 0.$$

$$\vec{r}_0 : \quad \frac{\partial f}{\partial x_i}(\vec{r}_0) = 0 \quad \text{κρίσιμο σημείο.}$$

$$\vec{r}_0 \text{ κρίσιμο} \rightarrow \begin{cases} \text{τοπικό μέγιστο} \\ \text{τοπικό ελάχιστο} \\ \text{"σαγματικό"} \end{cases}$$

Αναζητούμε τα ακρότατα μετρώ ως κρίσιμων σημείων.

(2)

Εκπονήστε το ανάπτυγμα Taylor, δεύτερης τάξης:

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

Εάν $\vec{r}_0$ κρίσιμο $\Rightarrow$

$$f(\vec{r}_0 + \vec{h}) = f(\vec{r}_0) + \underbrace{\frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\vec{r}_0) h_i h_j}_{Hf(\vec{r}_0)(\vec{h})} + R_2(\vec{r}_0, \vec{h})$$

Εξομαλν (Hessian) της f στο σημείο $\vec{r}_0$.

• $Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) > 0$ για κάθε $\vec{h} \Rightarrow \vec{r}_0$ τοπικό ελάχιστο.

• $Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) < 0$ για κάθε $\vec{h} \Rightarrow \vec{r}_0$ τοπικό μέγιστο.

Τα ανωτέρω είναι προφανή αφού να δείχθεί ότι:

$$Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) > 0 \Rightarrow Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) + R_2(\vec{r}_0, \vec{h}) > 0$$

για κάποια περιοχή του $\vec{r}_0$

και αντίστροφα

$$Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) < 0 \Rightarrow Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) + R_2(\vec{r}_0, \vec{h}) < 0$$

για κάποια περιοχή του $\vec{r}_0$.

(3).

$$H: \quad Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\vec{r}_0) h_i h_j$$

$$= \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n a_{ij} h_i h_j$$

Είναι συνεχής συνάρτηση (εξαραιστική) του $\vec{h}$.

$$Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) = \underbrace{\|\vec{h}\|^2 \left[\frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n a_{ij} \frac{h_i}{\|\vec{h}\|} \frac{h_j}{\|\vec{h}\|} \right]}_{\text{Συνεχής συνάρτηση στην μοναδιαία σφαίρα}}$$

$$= \|\vec{h}\|^2 Hf(\vec{r}_0)(\hat{h})$$

↳ μοναδιαίο

$$\text{Εάν } Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) > 0 \Rightarrow Hf(\vec{r}_0)(\hat{h}) > 0 \Rightarrow Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) > M$$

(Συνεχής συνάρτηση σε συμπαγές σύνολο παίρνει ελάχιστη τιμή).

$$\text{Άρα } Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) > M \|\vec{h}\|^2.$$

Γνωρίζουμε από το θεώρημα Taylor ότι $\frac{R_2(\vec{r}_0, \vec{h})}{\|\vec{h}\|^2} \rightarrow 0$.

Επομένως για κάθε $M > 0$, υπάρχει $\delta > 0$:

$$\|\vec{h}\| < \delta \Rightarrow \frac{R_2(\vec{r}_0, \vec{h})}{\|\vec{h}\|^2} < M \Rightarrow R_2(\vec{r}_0, \vec{h}) < M \|\vec{h}\|^2.$$

$$\text{Άρα: } \|\vec{h}\| < \delta \quad (\text{αρτία σφαίρας με κέντρο το } \vec{r}_0) \Rightarrow$$

$$Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) + R_2(\vec{r}_0, \vec{h}) > 0$$

$$\Rightarrow \vec{r}_0 \text{ τοπικό ελάχιστο.}$$

Ομοίως αποδεικνύεται και για $Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) < 0$.

• Εάν η $H_f(\vec{r}_0)(\vec{h})$ αββάξει πρόσημο, υπάρχουν κατεύθυνσεις στις οποίες η συνάρτηση αυξάνει μετὰ το $\vec{r}_0$ και κατεύθυνσεις στις οποίες η συνάρτηση μειώνεται

$\Downarrow$
σηματικό σημείο.

• Εάν η $H_f(\vec{r}_0)(\vec{h})$ δεν αββάξει πρόσημο αββά υπάρχει $\vec{h} : H_f(\vec{r}_0)(\vec{h}) = 0 \Rightarrow$
σε αυτή την κατεύθυνση παραμένει (τοπικά) σταθερή αββά στις γύρωθεν εμφανίζεται τοπικό ακρότατο.

Περίπτωση εκφυλισμού η οποία χάνει παρταίρω μέγος.

$n=2$.

$f(x,y)$,

(x_0, y_0) : κρίσιμο σημείο $\rightarrow \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = 0$.

$$Hf(\vec{r}_0)(\vec{h}) = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\vec{r}_0) h_i h_j = \frac{1}{2} \vec{h}^T \underset{\text{Hessians matrix}}{H} \vec{h}$$

Εσσεως πίνακας

$$H = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(\vec{r}_0) & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(\vec{r}_0) \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(\vec{r}_0) & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(\vec{r}_0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$$

$a_{12} = a_{21}$

Θεωρούμε την τετραγωνική έκφραση:

$$a_{11} h_1^2 + 2a_{12} h_1 h_2 + a_{22} h_2^2$$

Τότε έχουμε μετρώμε:

• Έστω $a_{11} \neq 0$

$$a_{11} \left[h_1^2 + 2a_{12} \frac{1}{a_{11}} h_1 h_2 + \frac{a_{22}}{a_{11}} h_2^2 \right] =$$

$$a_{11} \left[\left(h_1 + \frac{a_{12}}{a_{11}} h_2 \right)^2 + \left(\frac{a_{22}}{a_{11}} - \frac{a_{12}^2}{a_{11}^2} \right) h_2^2 \right] =$$

$$a_{11} \left[\left(h_1 + \frac{a_{12}}{a_{11}} h_2 \right)^2 + \frac{1}{a_{11}^2} (a_{11} a_{22} - a_{12}^2) h_2^2 \right]$$

(6)

Για να διατηρεί πρόσημο

(i). $h_2 = 0 \Rightarrow$ η έκφραση θα έχει το πρόσημο του a_{11}

(ii). $h_{11} = -\frac{a_{12}}{a_{11}} h_2 \Rightarrow$ η έκφραση θα έχει το πρόσημο του
 γινομένου $\frac{1}{a_{11}} (a_{11}a_{22} - a_{12}^2)$

Επομένως $a_{11}a_{22} - a_{12}^2 > 0$

και κατά συνέπεια:

$a_{11} > 0 \rightarrow$ θετικά ορισμένο (τοπικό ελάχιστο),

$a_{11} < 0 \rightarrow$ αρνητικά ορισμένο (τοπικό μέγιστο).

* $a_{11}a_{22} - a_{12}^2 > 0 \Rightarrow a_{11}, a_{22} \neq 0$ και ορίζομενα.

Εάν $a_{11}a_{22} - a_{12}^2 < 0$

τότε η έκφραση αλλάζει πρόσημο:

$h_2 = 0 \Rightarrow$ ορίζομενο ως a_{11}
 $h_{11} = -\frac{a_{12}}{a_{11}} h_2 \Rightarrow$ εξερόσημο του a_{11} } $\Rightarrow$ σταθματικό σημείο.

$a_{11}a_{22} - a_{12}^2 = 0 \rightarrow$ χρειάζεται
 περαιτέρω μελέτη.

Τα ανωτέρω αποτελέσματα ελέγχονται αναλόγως θεωρώντας την
 έκφραση ως γινόμενο ως προς h_1 ή h_2 .

π.χ. όταν η διακρίνουσα $a_{12}^2 - a_{11}a_{22} < 0$ το γινόμενο

διατηρεί το πρόσημο του a_{11} .

Για $n \geq 2$.

7.

$$H = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}, \quad a_{ij} = a_{ji} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\vec{r}_0).$$

Θεωρούμε τους πίνακες "πρώτου διαγώνιο":

$$H_1 = a_{11}, \quad H_2 = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}, \dots, H_k = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1k} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{k1} & \dots & a_{kk} \end{pmatrix}, \dots$$

$$H_n = H.$$

(i). $\det H_i > 0 \rightarrow$ τοπικό ελάχιστο

(ii). $\det H_i = (-1)^i |\det H_i| \rightarrow$ τοπικό μέγιστο.

(εναλλακτικό πρόσημο
ξεκινώντας με $a_{11} < 0$)

Διαφορετικά: $\det(H - \lambda I) = 0 \rightarrow n$ πραγματικές ρίζες λ_i

$\lambda_i > 0, \forall i \rightarrow$ τοπικό ελάχιστο

$\lambda_i < 0, \forall i \rightarrow$ τοπικό μέγιστο

λ_i και $\begin{matrix} > 0 \\ < 0 \end{matrix}$ σημαντικά σημεία

Εκφυλισμός εάν κάποια $\lambda_i = 0$ και μελέτη για τα υπέρβλητα.

Ακρότατα υπό συνθήκες.

1. Έστω $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$. Αναζητούμε ακρότατο της f επί της επιφανείας $\mathcal{M}$ η οποία ορίζεται από την σχέση $g(\vec{r}) = 0$.

$$\vec{r} \in \mathcal{M} \Rightarrow g(\vec{r}) = 0.$$

Έστω $\sum \vec{\sigma}(t)$ το σύνολο καμπυλών επί της $\mathcal{M}$ οι οποίες διέρχονται από ένα σημείο $\vec{r}_0 \in \mathcal{M}$: $\vec{\sigma}(0) = \vec{r}_0$.

Εάν το $\vec{r}_0$ είναι ακρότατο της f επί της $\mathcal{M}$, τότε: η συνάρτηση

$$F(t) = f(\vec{\sigma}(t))$$

θα έχει ακρότατο στο σημείο $t=0$.

Επιμένοντας:

$$\frac{dF}{dt} = 0 \Rightarrow \underbrace{\vec{\nabla} f}_{\text{διάνυσμα εφαπτόμενο στην } \mathcal{M} \text{ στο σημείο } \vec{r}_0} \cdot \frac{d\vec{\sigma}}{dt} = 0$$

διάνυσμα εφαπτόμενο στην $\mathcal{M}$
στο σημείο $\vec{r}_0$.

Άρα τα ακρότατα θα αναζητηθούν στα σημεία για τα οποία

ισχύει:

$$\vec{\nabla} f \cdot \vec{V} = 0$$

↳ εφαπτόμενο
διάνυσμα

(9).

Το εφαιπόμενο επίπεδο της $\mathcal{M}$ ορίζεται από την σχέση:

$$\vec{\nabla}g \cdot \vec{v} = 0$$

$$(\vec{\nabla}g \neq 0)$$

Εξ' όσων $\vec{\nabla}f, \vec{\nabla}g$ είναι κάθετα στο ίδιο επίπεδο και $n=3 \} \Rightarrow$

τα διανύσματα είναι γραμμικώς εφασταγμένα $\Rightarrow$

$$\vec{\nabla}f + \lambda \vec{\nabla}g = 0.$$

Ισοδύναμα:

Θεωρούμε την συνάρτηση

$$G(\vec{v}, \lambda) = f(\vec{v}) + \lambda g(\vec{v})$$

και προσδιορίζουμε τα κρίσιμα σημεία επί της $\mathcal{M}$ από τις σχέσεις:

$$\frac{\partial G}{\partial x_i} = 0 \Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x_i} + \lambda \frac{\partial g}{\partial x_i} = 0$$

$$\frac{\partial G}{\partial \lambda} = 0 \Rightarrow g(\vec{v}) = 0 \quad (\text{καθαρίζει την επιφάνεια}).$$

λ : πολλαπλασιαστής Lagrange.

2. $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ και αναζητούμε ακρότατο επί επιφανείας η οποία καθορίζεται από τις σχέσεις:

$$g_1(\vec{r}) = 0, \dots, g_m(\vec{r}) = 0.$$

- Θεωρούμε ότι οι ανωτέρω σχέσεις είναι ανεξάρτητες, δηλαδή ο πίνακας $\left[\frac{\partial g_i}{\partial x_j} \right]$, ο οποίος είναι $m \times n$ (ή $m < n$) ταλάνιστον μία ορίζουσα ενός $m \times m$ υποπίνακα μη μηδενική (διαφορετικά θα περιοριζόμασταν σε λιγότερες σχέσεις οι οποίες ικανοποιούν την συνθήκη αυτή).

- Σύμφωνα με την προηγούμενη ανάλυση θα αναζητήσουμε τα κρίσιμα σημεία εκεί που ικανοποιείται ταυτόχρονα οι σχέσεις:

$$\vec{\nabla} f(\vec{r}_0) \cdot \vec{v} = 0$$

$$\vec{\nabla} g_1(\vec{r}_0) \cdot \vec{v} = 0$$

$\vdots$

$$\vec{\nabla} g_m(\vec{r}_0) \cdot \vec{v} = 0$$

Αποδεικνύεται πάλι ότι υπάρχουν $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m$:

$$\vec{\nabla} f + \lambda_1 \vec{\nabla} g_1 + \dots + \lambda_m \vec{\nabla} g_m = 0. \quad (*)$$

- Ισοδύναμα θεωρούμε την

$$G(x_1, \dots, x_n, \lambda_1, \dots, \lambda_m) = f + \lambda_1 g_1 + \dots + \lambda_m g_m \quad (\lambda_i \text{ πολλαπλασιαστές Lagrange})$$

και αναζητούμε κρίσιμα σημεία ως προς όλη ως μεταβλητές.

* "Απόδειξη!"

Για απλότητα θα θεωρήσουμε $m=2$.

$$\vec{v}_f(\vec{r}_0) = (a_1, a_2, \dots, a_n)$$

$$\vec{v}_{g_1}(\vec{r}_0) = (b_1, b_2, \dots, b_n)$$

$$\vec{v}_{g_2}(\vec{r}_0) = (c_1, c_2, \dots, c_n)$$

$$\left. \begin{aligned} a_1 x_1 + \dots + a_n x_n &= 0 \\ b_1 x_1 + \dots + b_n x_n &= 0 \\ c_1 x_1 + \dots + c_n x_n &= 0 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \text{υπάρχουν } \lambda_1, \lambda_2 : \begin{cases} a_1 + \lambda_1 b_1 + \lambda_2 c_1 = 0 \\ a_2 + \lambda_1 b_2 + \lambda_2 c_2 = 0 \\ \vdots \\ a_n + \lambda_1 b_n + \lambda_2 c_n = 0 \end{cases}$$

$$(i). \quad \left. \begin{aligned} a_1 + \lambda_1 b_1 + \lambda_2 c_1 &= 0 \\ a_2 + \lambda_1 b_2 + \lambda_2 c_2 &= 0 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \text{προσδιορίζουμε τα } \lambda_1, \lambda_2$$

Θα δείξουμε ότι με αυτά τα λ_1, λ_2 ικανοποιούνται και οι άλλες εξισώσεις.

$$\text{π.χ. Θα δείξουμε ότι } a_n + \lambda_1 b_n + \lambda_2 c_n = 0$$

$$(ii). \text{ Επιλέγουμε } x_n = -1, x_3 = \dots = x_{n-1} = 0$$

$$a_1 x_1 + a_2 x_2 = a_n$$

$$b_1 x_1 + b_2 x_2 = b_n$$

$$c_1 x_1 + c_2 x_2 = c_n$$

$$\left. \begin{aligned} a_1 x_1 + a_2 x_2 &= a_n \\ b_1 x_1 + b_2 x_2 &= b_n \\ c_1 x_1 + c_2 x_2 &= c_n \end{aligned} \right\} \Rightarrow \text{προσδιορίζουμε τα } x_1, x_2$$

$$a_n + \lambda_1 b_n + \lambda_2 c_n =$$

$$a_1 x_1 + a_2 x_2 + \lambda_1 (b_1 x_1 + b_2 x_2) + \lambda_2 (c_1 x_1 + c_2 x_2) =$$

$$(a_1 + \lambda_1 b_1 + \lambda_2 c_1) x_1 + (a_2 + \lambda_1 b_2 + \lambda_2 c_2) x_2 = 0.$$

(2)

Κρίσιμο για ακρόαταστην περίπτωση μιας συνθήκης

$$f(\vec{r})$$

$$M: g(\vec{r}) = 0$$

$$G(\vec{r}, \lambda) = f + \lambda g$$

Σχηματίζουμε την προτεινόμενη Έξισωση:

$$\overline{H} = \begin{pmatrix} 0 & \frac{\partial g}{\partial x_1} & \frac{\partial g}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial g}{\partial x_n} \\ \frac{\partial g}{\partial x_1} & \frac{\partial^2 G}{\partial x_1^2} & \frac{\partial^2 G}{\partial x_1 \partial x_2} & \dots & \frac{\partial^2 G}{\partial x_1 \partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial g}{\partial x_n} & \frac{\partial^2 G}{\partial x_1 \partial x_n} & \dots & \dots & \frac{\partial^2 G}{\partial x_n^2} \end{pmatrix}$$

$$\bullet \det \overline{H}_i < 0, \quad i \geq 3 \Rightarrow \text{τοπικό ελάχιστο}$$

$$\bullet \det \overline{H}_i = (-1)^{i-1} |\det \overline{H}_i| \Rightarrow \text{τοπικό μέγιστο.}$$

Εναλλαγή πρόσημα
με δευτερό το πρώτο ($i=3$)

Μία απλή αλγεβρική

συν περίπτωση δύο μεταβλητών: $f(x, y)$

και αναζητάμε ακρότατο επί γραμμής η οποία είναι

γραμμή: $y = \sigma(x) \Rightarrow g(x, y) = y - \sigma(x)$.

$f(x, y)$ επί των γραμμών γίνεται συνάρτηση μιας μεταβλητής:

$$\varphi(x) = f(x, \sigma(x)).$$

• Κρίσιμο σημείο: $\frac{d\varphi}{dx} = 0 \Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{d\sigma}{dx} = 0$

• $\frac{d^2\varphi}{dx^2} = \frac{d}{dx} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) + \frac{d}{dx} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) \frac{d\sigma}{dx} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{d^2\sigma}{dx^2}$

$$= \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \frac{d\sigma}{dx} + \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} \frac{d\sigma}{dx} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \left(\frac{d\sigma}{dx} \right)^2 + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{d^2\sigma}{dx^2}$$

$g(x, y) = 0 \Rightarrow g(x, \sigma(x)) = 0 \Rightarrow \frac{\partial g}{\partial x} + \frac{\partial g}{\partial y} \frac{d\sigma}{dx} = 0$

και: $\frac{\partial^2 g}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 g}{\partial x \partial y} \frac{d\sigma}{dx} + \frac{\partial^2 g}{\partial y \partial x} \frac{d\sigma}{dx} + \frac{\partial^2 g}{\partial y^2} \left(\frac{d\sigma}{dx} \right)^2 + \frac{\partial g}{\partial y} \frac{d^2\sigma}{dx^2} = 0$

$$\frac{d\sigma}{dx} = - \frac{\frac{\partial g}{\partial x}}{\frac{\partial g}{\partial y}}$$

$$\frac{d^2\sigma}{dx^2} = - \frac{1}{\frac{\partial g}{\partial y}} \left[\frac{\partial^2 g}{\partial x^2} - 2 \frac{\partial^2 g}{\partial x \partial y} \frac{\frac{\partial g}{\partial x}}{\frac{\partial g}{\partial y}} + \frac{\partial^2 g}{\partial y^2} \left(\frac{\frac{\partial g}{\partial x}}{\frac{\partial g}{\partial y}} \right)^2 \right]$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2 \phi}{dx^2} = \frac{1}{\left(\frac{\partial g}{\partial y}\right)^2} & \left\{ \left[\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} - \frac{\frac{\partial f}{\partial y}}{\frac{\partial g}{\partial y}} \frac{\partial^2 g}{\partial x^2} \right] \left(\frac{\partial g}{\partial y}\right)^2 \right. \\ & - 2 \left[\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} - \frac{\frac{\partial f}{\partial y}}{\frac{\partial g}{\partial y}} \frac{\partial^2 g}{\partial x \partial y} \right] \left(\frac{\partial g}{\partial x}\right) \left(\frac{\partial g}{\partial y}\right) \\ & \left. + \left[\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} - \frac{\frac{\partial f}{\partial y}}{\frac{\partial g}{\partial y}} \frac{\partial^2 g}{\partial y^2} \right] \left(\frac{\partial g}{\partial x}\right)^2 \right\} \end{aligned}$$

Δύο κρίσιμα σημεία έχουμε ότι:

$$\frac{\partial f}{\partial x} + \lambda \frac{\partial g}{\partial x} = 0$$

$$(G(x,y) = f + \lambda g)$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} + \lambda \frac{\partial g}{\partial y} = 0$$

Επομένως:

$$\frac{d^2 \phi}{dx^2} = \frac{1}{\left(\frac{\partial g}{\partial y}\right)^2} \left\{ \frac{\partial^2 G}{\partial x^2} \left(\frac{\partial g}{\partial y}\right)^2 - 2 \frac{\partial^2 G}{\partial x \partial y} \frac{\partial g}{\partial x} \frac{\partial g}{\partial y} + \frac{\partial^2 G}{\partial y^2} \left(\frac{\partial g}{\partial x}\right)^2 \right\}$$

$$= \frac{1}{\left(\frac{\partial g}{\partial y}\right)^2} \det \begin{pmatrix} 0 & \frac{\partial g}{\partial x} & \frac{\partial g}{\partial y} \\ \frac{\partial g}{\partial x} & \frac{\partial^2 G}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 G}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial g}{\partial y} & \frac{\partial^2 G}{\partial x \partial y} & \frac{\partial^2 G}{\partial y^2} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial g}{\partial x} = \frac{\partial^2 G}{\partial x \partial y}, \frac{\partial g}{\partial y} = \frac{\partial^2 G}{\partial x \partial y} \\ 0 = \frac{\partial^2 G}{\partial y^2} \end{pmatrix}$$

Ασκηση.

(15)

1. $f(x,y) = x^2 + y^2 - 2x^4.$

2. $f(x,y,z) = x^3 + xz^2 + 3x^2 + y^2 + 2z^2.$

3. $f(x,y) = \frac{1}{x|y|}$, να βρεθεί η ελάχιστη απόσταση από την αρχή των αξόνων.

4. $f(x,y) = -\frac{\mu^2}{2}(x^2+y^2) + \frac{\lambda^2}{4}(x^2+y^2).$

(1,2,4 να μελετηθούν ως προς τα κρίσιμα σημεία τους και το είδος αυτών).

5. Να βρεθεί ο μέγιστος όγκος παραβελιμικού που επάγεται σε σφαίρα ακτίνας a .

6. Να βρεθούν οι ακρότατες τιμές της $f = x^2 + y^2$ επί της καμπύλης $ax^2 + 2bxy + cy^2 = 1$, ($a, ac-b > 0$).

7. Να βρεθεί η μέγιστη τιμή του z όταν ισχύει των $x+y+z=1$ και $x^2+y^2+z^2=1$.

8. Να βρεθεί ο μέγιστος όγκος παραβελιμικού με επιφάνεια S .

9. Να υπολογίσει τα ακρότατα της $f(x,y) = x^2 - y^2$
στη του κύκλου $x^2 + y^2 = a^2$.

10. Να υπολογίσει τα ακρότατα της $f(x,y) = (x-y)^n$ ($n \geq 1$)
στη του κύκλου $x^2 + y^2 = 1$.