

Teorema. Sia $f \in C^1(\mathcal{U}, \mathbb{R}^2)$, $x_0 \in \mathcal{U}$. Allora,

$$f(x_0+h) - f(x_0) = \nabla f(x_0) \cdot h + \varepsilon(h) \text{ per } h \in B(\mathcal{U}, \delta)$$

è $\varepsilon(h) \rightarrow 0$ in \mathbb{R}^n , $\forall h \in B(\mathcal{U}, \delta) \Rightarrow x_0+h \in \mathcal{U}$

$$\frac{\|\varepsilon(h)\|}{\|h\|} \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0 \text{ in } \mathbb{R}^n$$

Dimostrazione: $h \in \mathbb{R}^n$ è un vetto arbitrario;

$\nabla f(x_0)$ è un vetto arbitrario $\in \mathbb{R}^{2 \times n}$;

$\forall f(x_0) \cdot h \in \mathbb{R}$ e, infatti, $f(x_0+h), f(x_0), \varepsilon(h) \in \mathbb{R}^2$.

Definizione co-normale, $f \in C^1(\mathcal{U}, \mathbb{R}^2) \Rightarrow f \in C^1(\mathcal{U}, \mathbb{R}^2)$.

$$\text{Definizione } |f(x_0+h) - f(x_0)| = |\nabla f(x_0) \cdot h + \varepsilon(h)|$$

$$\leq \|\nabla f(x_0)\| \cdot \|h\| + \|\varepsilon(h)\|$$

$$= [\|\nabla f(x_0)\| + \|\varepsilon(h)\|] \cdot \|h\| \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0 \text{ in } \mathbb{R}^n$$

Definizione Teorema. ($n=2$) \mathcal{U}



Passo preparatorio:

$$x_0 := (x_0, y_0) \in \mathcal{U} \Rightarrow \exists \delta > 0 :$$

$$B(x_0, \delta) \subseteq \mathcal{U} \Rightarrow |x_1 - x_0| \leq \frac{\delta}{\sqrt{2}}, |y_1 - y_0| \leq \frac{\delta}{\sqrt{2}}$$

$$\text{Allora } (x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2 \leq \frac{\delta^2}{2} + \frac{\delta^2}{2} = \delta^2,$$

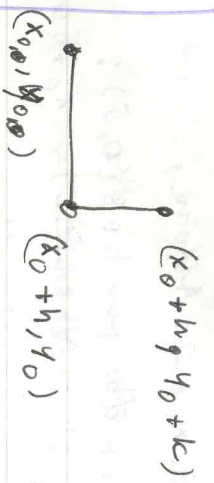
cioè: il quadrato

$$Q(x_0, \delta/\sqrt{2}) = \{x = (x_1, x_2) : |x_1 - x_0| \leq \frac{\delta}{\sqrt{2}}, |x_2 - y_0| \leq \frac{\delta}{\sqrt{2}}\}$$

è contenuto in $B(x_0, \delta)$, quindi in \mathcal{U} .

Il caso. Consideriamo $(h, k) \in \mathbb{R}^2$:

$$\|h\|, \|k\| \in \delta/\sqrt{2}$$



Scriviamo il $f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0, y_0)$

$$(1) \quad \begin{aligned} & f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0+h, y_0) \\ & + f(x_0+h, y_0) - f(x_0, y_0) \end{aligned} = I + II$$

Per II, usiamo il Teorema di

Lagrange in una variabile applicato a $\varphi(t) = f(t, y_0)$

con t tra x_0 e x_0+h (c.e. $h > 0; x_0 \leq t \leq x_0+h$):
 $\exists \xi$ tra x_0 e x_0+h t.c.

$$(2) \quad \begin{aligned} f(x_0+h, y_0) - f(x_0, y_0) &= \varphi(x_0+h) - \varphi(x_0) \\ &= \varphi'(\xi) \cdot h = \partial_x f(\xi, y_0) \cdot h \end{aligned}$$

Lo stesso ragionamento applicato con

$$\varphi(s) = f(x_0+h, s) \quad \text{ci dà:}$$

$$(3) \quad f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0+h, y_0) = \partial_y f(x_0+h, \bar{s}) \cdot k$$

per qualche \bar{s} tra y_0 e y_0+k .

Uso l'ipotesi che $\partial_x f \in \partial_y f$ sono C^1 :

$$\forall \epsilon > 0 \quad \exists \delta > 0: \quad \sqrt{h^2 + k^2} < \delta \Rightarrow$$

$$\forall (u, v): \quad \sqrt{u^2 + v^2} < \delta \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \quad |\partial_x f(x_0+u, y_0+v) - \partial_x f(x_0, y_0)| \leq \epsilon$$

$$\text{and } |\partial_y f(x_0+u, y_0+v) - \partial_y f(x_0, y_0)| \leq \epsilon$$

Da (1), (2), (3) ho che

$$|f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0, y_0) - \partial_x f(x_0, y_0)h - \partial_y f(x_0, y_0)k|$$

$$= \left| \partial_x f(\xi, y_0) \cdot h + \partial_y f(x_0+h, \bar{s}) \cdot k - \partial_x f(x_0, y_0)h - \partial_y f(x_0, y_0)k \right|$$

$$\leq \epsilon |h| + \epsilon |k| \leq \sqrt{h^2 + k^2} \leq \delta \quad (\text{quindi } |\epsilon - x_0| \leq \delta)$$

$$\leq \sqrt{h^2 + k^2} \leq \delta$$

$$\leq 2\epsilon \cdot \sqrt{h^2 + k^2}$$

$$\text{cioè, } \forall \epsilon > 0 \quad \exists \delta > 0: \quad \sqrt{h^2 + k^2} \leq \delta \Rightarrow$$

$$|f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0, y_0) - \partial_x f(x_0, y_0)h - \partial_y f(x_0, y_0)k| \leq \epsilon$$

cioè che

$$f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0, y_0) - \partial_x f(x_0, y_0)h - \partial_y f(x_0, y_0)k = o(\sqrt{h^2 + k^2})$$

come ci volevo dimostrare

Definizione: siano $x_0 \in \mathbb{R}^n$, σ punto, e sia $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$. f è differenziabile in x_0 se $\exists v \in \mathbb{R}^n$ t.c.

$$f(x_0+h) = f(x_0) + v^T \cdot h + o(|h|) \quad h \rightarrow 0 \text{ in } \mathbb{R}^n$$

Il Teorema sulle differenziabilità delle funzioni C^1 ci dice, appunto, che le funzioni C^1 sono differenziabili in ogni punto del loro dominio.

E' utile sapere:

Proposizione. Se $x_0 \in \mathbb{R} \subseteq \mathbb{R}^n$, Ω aperto e se

f è differenziabile in x_0 ,

$$f(x_0+h) = f(x_0) + \nabla f(x_0) \cdot h + o(|h|)$$

$h \rightarrow 0$ in \mathbb{R}^n ,

allora f è parzialmente derivabile in x_0 e $\nabla f(x_0)$.

Dim. Supponiamo un $f \in \mathcal{C}^1$, ..., n qualsiasi e scree sia $h = t e_j$, $t \in \mathbb{R}$. Allora

$$\begin{aligned} f(x_0 + t e_j) - f(x_0) &= \frac{1}{t} \nabla f(x_0) \cdot (t e_j) + o\left(\frac{t e_j}{t}\right) \\ &= \frac{1}{t} (\nu_1, \dots, \nu_n) \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ t \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{o(t e_j)}{t} = \nu_j + \frac{o(t e_j)}{t} \\ &= \nu_j + \frac{o(t e_j)}{t} \xrightarrow[t \rightarrow 0]{\text{in } \mathbb{R}} \nu_j, \text{ poich\u00e9} \end{aligned}$$

$$\| \frac{o(t e_j)}{t} \| = |t| \cdot \frac{o(t e_j)}{|t|} \xrightarrow[t \rightarrow 0]{\text{in } \mathbb{R}} 0$$

per definizione di o -piccolo e per il cambiamento delle variabili in t in \mathbb{R} , dunque,

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + t e_j) - f(x_0)}{t} = \nu_j \in \mathbb{R},$$

cio\u00e8 $\frac{\partial f}{\partial x_j}(x_0) = \nu_j$; f \u00e9 parzialmente

derivabile in x_0 e $\nabla f(x_0) = (\nu_1, \dots, \nu_n) = \nabla f(x_0)$

Funzioni \mathcal{C}^1 a variabili multiple.

Def. Siano $x_0 \in \mathbb{R} \subseteq \mathbb{R}^n$, Ω aperto, e sia

$$f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m, \quad f = (f_1, \dots, f_m).$$

Diciamo che f \u00e9 parzialmente derivabile in x_0 se $f_1, \dots, f_m: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ sono parzialmente derivabili in x_0 e possiamo

$$\frac{\partial f}{\partial x_j}(x_0) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_j}(x_0) \\ \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_j}(x_0) \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m.$$

Se $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$ \u00e9 parzialmente derivabile in $x_0 \in \mathbb{R} \subseteq \mathbb{R}^n$, e anche, la matrice jacobiana di f in x_0 \u00e9

$$Jf(x_0) \in M_{m \times n};$$
$$Jf(x_0) = \left[\frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0) \mid \dots \mid \frac{\partial f}{\partial x_n}(x_0) \right] = \begin{bmatrix} \nabla f_1(x_0) \\ \vdots \\ \nabla f_m(x_0) \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(x_0) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(x_0) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(x_0) & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(x_0) \end{bmatrix}$$

Defo siano $x_0 \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^n$, Ω aperto.

$f = (f_1, \dots, f_m) : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$ è di classe C^1
 su Ω , $f \in C^1(\Omega, \mathbb{R}^m)$, se

$$f_1, \dots, f_m \in C^1(\Omega, \mathbb{R}).$$

Conclusioni (dal Teorema sulle Differenziali e derivabili sulle funzioni C^1).

Sia $f \in C^1(\Omega, \mathbb{R}^m)$, con $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$ aperto.
 Allora,

$$(*) \quad f(x_0+h) = f(x_0) + Jf(x_0) \cdot h + o(h) \quad h \rightarrow 0 \text{ in } \mathbb{R}^n.$$

oss. nella formula qui sopra, tutti gli addendi sono elementi di \mathbb{R}^m :

$$f(x_0+h), f(x_0), Jf(x_0) \cdot h, o(h) \in \mathbb{R}^m.$$

perché $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$

$$\begin{matrix} m & & n \\ \boxed{} & \times & \boxed{} \\ & & = \boxed{} \\ & & m \end{matrix}$$

questo termine è una funzione che soddisfa

$$\lim_{h \rightarrow 0 \text{ in } \mathbb{R}^n} \frac{\|o(h)\|}{\|h\|} = 0.$$

• La formula (10) è equivalente ad affermare che $\forall \epsilon \in \mathbb{R}, \dots, \forall \delta \in \mathbb{R}^n$:

$$f_j(x_0+h) = f_j(x_0) + \nabla f_j(x_0) \cdot h + o_j(h) \quad h \rightarrow 0 \text{ in } \mathbb{R}^n$$

dove abbiamo m diversi "o piccolo" o_1, \dots, o_m .

Defo Siano $x_0 \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^n$, Ω aperto, e

$f \in C^1(\Omega, \mathbb{R}^m)$. Il differenziale

di f in x_0 è la mappa lineare

$$d_{x_0} f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m \quad h \mapsto d_{x_0} f(h) := Jf(x_0) \cdot h.$$

Richiamo: una mappa $L: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ è lineare se $\forall \alpha, \beta \in \mathbb{R} \quad \forall v, w \in \mathbb{R}^n$:

$$L(\alpha v + \beta w) = \alpha L(v) + \beta L(w).$$

Per ogni mappa lineare $L: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ esiste ed è unica la matrice

$A \in M_{m \times n}$ tale che $\forall v \in \mathbb{R}^n: L(v) = A \cdot v$.

• Avendo definito il differenziale, la

formula di Taylor al terzo ordine (11) si può scrivere:

$$(*) \quad f(x_0+h) - f(x_0) = d_{x_0} f(h) + o(h) \quad h \rightarrow 0 \text{ in } \mathbb{R}^n.$$