

AM2: Tracce delle lezioni- X Settimana

DERIVATE SUCCESSIVE

Sia $f \in C^1(O)$. Se f_x, f_y sono a loro volta derivabili, allora

$$f_{xx} = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} := \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial x}, \quad f_{xy} = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} := \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial x}$$

$$f_{yx} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} := \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial y}, \quad f_{yy} := \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} := \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial y}$$

sono le derivate seconde. Se $f_x, f_y \in C^1(O)$, f si dice di classe $C^2(O)$.

Lemma di Schwartz

$$f \in C^2(O) \quad \Rightarrow \quad f_{xy} = f_{yx}$$

MATRICE HESSIANA

Sia $f \in C^2(O)$ ed indichiamo con $u = (x_1, x_2)$ i punti di \mathbf{R}^2 . La matrice 2×2 delle derivate seconde

$$H_f(u) := \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(u) \right)_{i,j=1,2}$$

é detta matrice Hessiana .

Dal Lemma di Schwartz: H_f é **matrice simmetrica**.

FORMULA DI TAYLOR (al secondo ordine)

Sia $f \in C^2(D_r(u))$. Allora:

$$f(u+h) = f(u) + \langle \nabla f(u), h \rangle + \frac{1}{2} \langle H_f(u) h, h \rangle + o(\|h\|^2)$$

Prova. Indichiamo con x_1, x_2 le variabili, $h = (h_1, h_2)$. Posto $\varphi(t) := f(u + th)$, é

$$\varphi(0) = f(u), \varphi(1) = f(u + th), \quad \frac{d\varphi}{dt}(u + th) = \sum_{i=1}^2 \frac{\partial f}{\partial x_i}(u + th)h_i$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2\varphi}{dt^2}(u + th) &= \sum_{i=1}^2 \frac{d}{dt} \frac{\partial f}{\partial x_i}(u + th)h_i = \sum_{i=1}^2 \sum_{j=1}^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} h_i h_j = \\ &= \langle H_f(u + th) h, h \rangle \end{aligned}$$

Basta quindi sostituire in $\varphi(1) = \varphi(0) + \varphi'(0) + \int_0^1 (1-t)\varphi''(t) dt$ per ottenere

$$\begin{aligned} f(u + h) &= f(u) + \langle \nabla f(u), h \rangle + \frac{1}{2} \langle H_f(u)h, h \rangle + \\ &\quad \int_0^1 (1-t) \langle [H_f(u + th) - H_f(u)]h, h \rangle dt. \end{aligned}$$

La stima del resto segue da

$$\begin{aligned} \forall \epsilon > 0 \exists \delta_\epsilon > 0 : |t| \leq \delta_\epsilon \Rightarrow |f_{x_i x_j}(u + th) - f_{x_i x_j}(u)| \leq \epsilon \Rightarrow \\ \left| \sum_{i,j=1}^2 [f_{x_i x_j}(u + th) - f_{x_i x_j}(u)] h_i h_j \right| \leq 2\epsilon \|h\|^2 \end{aligned}$$

MASSIMI E MINIMI IN PIÚ VARIABILI

NOMENCLATURA. Sia $f \in C^1(D_r(u_0))$

(i) $u \in D_r(u_0)$ é **critico** o **stazionario** per f se $\nabla f(u) = 0$

(ii) $u \in D_r(u_0)$ é punto di **minimo locale libero** (**massimo locale libero**)

se $f(u) \leq f(v)$ ($f(u) \geq f(v)$) $\forall v \in D_\delta(u)$

Punti di minimo (massimo) locale libero **min-l-l**/**max-l-l** sono stazionari:

Min/max: condizioni necessarie

Sia $f \in C^1(D_r(u_0))$, $u \in D_r(u_0)$ **min-l-l** (**max-l-l**)

(i) allora $\nabla f(u) = 0$

(ii) Se $f \in C^2$, allora $\langle H_f(u) h, h \rangle \geq 0$ (≤ 0) $\forall h \in \mathbf{R}^2$

Prova. (i) Se u é punto di minimo, allora

$\forall h$, $t \rightarrow f(u + th)$ ha un punto di minimo in $t = 0$ e quindi

$$0 = \frac{d}{dt} f(u + th)|_{t=0} = \langle \nabla f(u), h \rangle \quad \forall h \in \mathbf{R}^2 : \quad \nabla f(u) = 0.$$

(ii) Sia u punto di minimo. Allora $\nabla f(u) = 0$ e la formula di Taylor dá

$$0 \leq f(u + h) - f(u) = \|h\|^2 \left[\langle \nabla f(u), \frac{h}{\|h\|}, \frac{h}{\|h\|} \rangle + o(1) \right]$$

e quindi $\langle \nabla f(u), \frac{h}{\|h\|}, \frac{h}{\|h\|} \rangle \geq 0$. Analogamente se u é massimo locale.

Min/max: una condizioni sufficiente

Sia $f \in C^2(D_r(u_0))$, $u \in D_r(u_0)$, $\nabla f(u) = 0$:

(i) $\langle H_f(u) h, h \rangle > 0 \quad \forall h \in \mathbf{R}^2, h \neq 0$, \Rightarrow u é punto di minimo locale
(stretto: $f(u) < f(v) \quad \forall v \neq u$ vicino a u).

(ii) $\langle H_f(u) h, h \rangle < 0 \quad \forall h \in \mathbf{R}^2, h \neq 0$, \Rightarrow u é punto di massimo locale
(stretto: $f(u) > f(v) \quad \forall v \neq u$ vicino a u).

Prova. $h \rightarrow \langle H_f(u) h, h \rangle$ continua, $\langle H_f(u) h, h \rangle > 0 \quad \forall h \in \mathbf{R}^2, h \neq 0$, \Rightarrow

$$\exists m := \min_{\|h\|=1} \langle H_f(u) h, h \rangle > 0$$

Quindi, $\langle H_f(u) h, h \rangle \geq m \|h\|^2 \quad \forall h \in \mathbf{R}^2$.

Allora, usando Taylor e $\nabla f(u) = 0$ vediamo che $0 < \|h\| \ll 1 \Rightarrow$

$$f(u + h) - f(u) = \|h\|^2 \left[\langle \nabla f(u), \frac{h}{\|h\|}, \frac{h}{\|h\|} \rangle + o(1) \right] \geq \|h\|^2 [m + o(1)] > 0$$

APPENDICE A1: Prova del Lemma di Schwartz

Sia $D_r(x_0, y_0) \subset O$, $\delta \ll r$, $R_\delta := [x_0 - \delta, x_0 + \delta] \times [y_0 - \delta, y_0 + \delta]$. Si ha:

$$\begin{aligned} \frac{1}{4\delta^2} \int_{x_0-\delta}^{x_0+\delta} \left(\int_{y_0-\delta}^{y_0+\delta} \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) dy \right) dx &= \frac{1}{4\delta^2} \int_{x_0-\delta}^{x_0+\delta} \left[\frac{\partial f}{\partial x}(x, y_0 + \delta) - \frac{\partial f}{\partial x}(x, y_0 - \delta) \right] dx = \\ \frac{1}{4\delta^2} [f(x_0 + \delta, y_0 + \delta) - f(x_0 - \delta, y_0 + \delta) - f(x_0 + \delta, y_0 - \delta) + f(x_0 - \delta, y_0 - \delta)] &= \\ = \frac{1}{4\delta^2} \int_{y_0-\delta}^{y_0+\delta} \left[\frac{\partial f}{\partial y}(x_0 + \delta, y) - \frac{\partial f}{\partial y}(x_0 - \delta, y) \right] dy &= \frac{1}{4\delta^2} \int_{y_0-\delta}^{y_0+\delta} \left(\int_{x_0-\delta}^{x_0+\delta} \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) dx \right) dy \end{aligned}$$

Applicando due volte il teorema della media, otteniamo

$$\exists(x_\delta, y_\delta) \in R_\delta : \frac{1}{4\delta^2} \int_{x_0-\delta}^{x_0+\delta} \left(\int_{y_0-\delta}^{y_0+\delta} \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) dy \right) dx = \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial x}(x_\delta, y_\delta)$$

$$\exists(x^\delta, y^\delta) \in R_\delta : \frac{1}{4\delta^2} \int_{y_0-\delta}^{y_0+\delta} \left(\int_{x_0-\delta}^{x_0+\delta} \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) dx \right) dy = \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial y}(x^\delta, y^\delta)$$

Mandando δ a zero, $(x_\delta, y_\delta), (x^\delta, y^\delta)$ vanno a (x_0, y_0) e quindi $f_{xy}(x_0, y_0) = f_{yx}(x_0, y_0)$.

APPENDICE A2: Equazioni di Cauchy-Riemann e funzioni armoniche

$f(x + iy) = u(x, y) + i v(x, y)$ è olomorfa $\Leftrightarrow u, v \in C^1$, e $\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}$, $\frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x}$

\Rightarrow : $f'(z) = a + ib \Rightarrow u(x+s, y+t) + i v(x+s, y+t) = u(x, y) + i v(x, y) + (a + ib)(s+it) + o(|s|+|t|) \Rightarrow u(x+s, y+t) = u(x, y) + as - bt + o(|s|+|t|)$, $v(x+s, y+t) = v(x, y) + bs + at + o(|s|+|t|) \Rightarrow a = \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}$, $b = -\frac{\partial u}{\partial y} = \frac{\partial v}{\partial x}$.

\Leftarrow : $u(x+s, y+t) = u(x, y) + \frac{\partial u}{\partial x}s + \frac{\partial u}{\partial y}t + o(|s|+|t|)$, $v(x+s, y+t) = v(x, y) + \frac{\partial v}{\partial x}s + \frac{\partial v}{\partial y}t + o(|s|+|t|) \Rightarrow u(x+s, y+t) + i v(x+s, y+t) = u(x, y) + i v(x, y) + (\frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x})s + (\frac{\partial u}{\partial y} + i \frac{\partial v}{\partial y})t + o(|s|+|t|)$. Ma $\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}$, $\frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x} \Rightarrow \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y} - i \frac{\partial u}{\partial y} \Rightarrow u(x+s, y+t) + i v(x+s, y+t) = u(x, y) + i v(x, y) + (\frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x})(s+it) + o(|s|+|t|) \Rightarrow f$ è derivabile e $f'(z) = \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y} - i \frac{\partial u}{\partial y}$.

In particolare se $f(z) = u + iv$ e $u, v \in C^2$, dalle equazioni di Cauchy-Riemann e dal Lemma di Schwartz segue $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0 = \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2}$ (u, v sono **armoniche**).

APPENDICE A3: Forme quadratiche

La natura di un punto stazionario $u = (x_1, x_2)$ di f dipende dalle proprietà di segno della forma quadratica associata alla matrice Hessiana

$$\begin{aligned} \langle H_f(u) h, h \rangle &= \sum_{ij=1}^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(u) h_i h_j = \\ &= f_{x_1 x_1}(u) h_1^2 + 2f_{x_1 x_2}(u) h_1 h_2 + f_{x_2 x_2}(u) h_2^2 \quad h = (h_1, h_2) \end{aligned}$$

Ora, $H_f(u)$ simmetrica $\Rightarrow H_f(u)$ ha autovalori reali, diciamo $\lambda_1 \leq \lambda_2$. Le proprietà di segno della forma quadratica associata sono legate al segno degli autovalori. Diamo qui una dimostrazione analitica di questo fatto.

Sia $\mathcal{A} = (a_{ij})_{ij=1,2} = \mathcal{A}^t$ matrice 2×2 simmetrica. La forma quadratica associata

$$\langle \mathcal{A} h, h \rangle := \sum_{i,j=1}^2 a_{ij} h_i h_j, \quad h = (h_1, h_2) \in \mathbf{R}^2 \quad \text{si dice}$$

definita positiva (negativa) se $\langle \mathcal{A} h, h \rangle > 0 (< 0)$, $\forall h \neq (0, 0)$

semidefinita positiva (negativa) se $\langle \mathcal{A} h, h \rangle \geq 0 (\leq 0)$, $\forall h \in \mathbf{R}^2$

Proposizione Sia $\mathcal{A} = (a_{ij})$ matrice simmetrica 2×2 , $\lambda_1 \leq \lambda_2$ i suoi autovalori. Sia $a(h) := \langle \mathcal{A} h, h \rangle$, $h \in \mathbf{R}^2$. Allora

$$\lambda_1 = \inf_{\|h\|=1} a(h), \quad \lambda_2 = \sup_{\|h\|=1} a(h)$$

Prova. $m := a(\underline{h}) = \min_{\|h\|=1} a(h) \leq \frac{a(h)}{\|h\|^2} \forall h \in \mathbf{R}^2, h \neq 0 \Rightarrow 0 = \left(\frac{d}{dt} \frac{a(\underline{h} + tk)}{\|\underline{h} + tk\|^2} \right)_{t=0} =$

$$2[\langle \mathcal{A} \underline{h}, k \rangle - \langle \mathcal{A} \underline{h}, \underline{h} \rangle \langle \underline{h}, k \rangle] = 2[\langle \mathcal{A} \underline{h}, k \rangle - m \langle \underline{h}, k \rangle] \quad \forall k \in \mathbf{R}^2$$

Dunque $\mathcal{A} \underline{h} = m \underline{h}$, cioè m è un autovalore di \mathcal{A} , necessariamente il più piccolo, giacché $\mathcal{A} h = \lambda h, \|h\| = 1 \Rightarrow \lambda = \langle \mathcal{A} h, h \rangle \geq m$.

Corollario

(ii) \mathcal{A} è definita positiva (negativa) $\Leftrightarrow \lambda_1 > 0$ ($\lambda_2 < 0$)

(iii) \mathcal{A} è semidefinita positiva (negativa) $\Leftrightarrow \lambda_1 = 0$ ($\lambda_2 = 0$)