

Ορισμός:

Έστω $\bar{f}: U \rightarrow \mathbb{R}^m$, $U \subset \mathbb{R}^n$ ανοικτό

■ Η \bar{f} λέγεται διαφορίσιμη στο $\bar{x} \in U$, αν $\exists D: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$
γραμμική με $\lim_{\bar{u} \rightarrow 0} \frac{\bar{f}(\bar{x} + \bar{u}) - \bar{f}(\bar{x}) - D\bar{u}}{\|\bar{u}\|} = 0$

Θεώρημα*:

Έστω $\bar{f} = (f_1, \dots, f_m)^T: U \rightarrow \mathbb{R}^m$,
 $U \subset \mathbb{R}^n$, ανοικτό, είναι διαφο-
 ρίσιμη στο $\bar{x} \in U \Rightarrow$

- a) η \bar{f} είναι συνεχής στο \bar{x}
- b) η \bar{f} είναι βεβιαώς διαφορίσιμη στο \bar{x} και $D = J_{\bar{f}}(\bar{x})$

→ Ιακωβιανός πίνακας.

$(D \in \mathbb{R}^{m \times n} \Leftrightarrow$
 Σε κάθε γραμμική απεικ.
 $D: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ αντιστοιχεί
 μαθητικά ένας πίνακας $\in \mathbb{R}^{m \times n}$
 (συντ. $D(\bar{x}) = D\bar{x}$
 $= \begin{pmatrix} d_{11} & \dots & d_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ d_{m1} & \dots & d_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$)

Ορισμός:

Αν \bar{f} διαφορίσιμη στο \bar{x} , τότε (και μόνο τότε!) ο Ιακωβιανός πίνακας ονομάζεται παραγώγος της \bar{f} στο \bar{x} .

Αντίστοιχο ο πίνακας $D = J_{\bar{f}}(\bar{x}) \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ή αντίστοιχα η γραμμική απεικόνιση $D = J_{\bar{f}}(\bar{x}): \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ και συμβολίζεται $D_{\bar{f}}(\bar{x}) := J_{\bar{f}}(\bar{x}): \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$

(αλλά συμβολίζεται και με άλλους τρόπους πχ $d\bar{f}(\bar{x})$) και ονομάζεται και διαφορικό της \bar{f} στο \bar{x} .

Ορισμός:

■ Αν η \bar{f} είναι διαφορίσιμη σε κάθε $\bar{x} \in U$, τότε λέμε ότι η $\bar{f}: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ διαφορίσιμη και έχει παράγωγο $D_{\bar{f}}: U \rightarrow \mathbb{R}^{m \times n}$ ή αντίστοιχα $D_{\bar{f}}: U \rightarrow L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m) =: 0$ χώρος των γραμμικών απεικονίσεων από το \mathbb{R}^n στο \mathbb{R}^m .

Προσδιορίστε τη τύχη της $Df(\bar{x}): \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ για $\bar{u} \in \mathbb{R}^n$ είναι
 η $Df(\bar{x})\bar{u} \in \mathbb{R}^m$

είναι πιο απλοποιημένα $\bar{u} \mapsto Df(\bar{x})\bar{u}$

Απόδειξη Θεωρήματος*:

a) $\lim_{\bar{u} \rightarrow \bar{0}} (f(\bar{x} + \bar{u}) - f(\bar{x})) =$

$$\lim_{\bar{u} \rightarrow \bar{0}} \left(\|\bar{u}\| \frac{f(\bar{x} + \bar{u}) - f(\bar{x}) - D\bar{u}}{\|\bar{u}\|} + D\bar{u} \right) =$$

~~$$\left(\lim_{\bar{u} \rightarrow \bar{0}} \|\bar{u}\| \right) \left(\lim_{\bar{u} \rightarrow \bar{0}} \frac{f(\bar{x} + \bar{u}) - f(\bar{x}) - D\bar{u}}{\|\bar{u}\|} \right) + \lim_{\bar{u} \rightarrow \bar{0}} (D\bar{u}) = \bar{0}$$~~

Ο πρώτος όρος $\bar{0}$ από ορίδιο

$\bar{0}$, since $\|D\bar{u}\|^2 =$

$$= \left\| \begin{pmatrix} d_{11} & \dots & d_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ d_{m1} & \dots & d_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} \right\|^2 =$$

$$= \sum_{j=1}^m \left((d_{j1}, \dots, d_{jn}) \cdot \bar{u} \right)^2 =$$

$$\leq \|(d_{j1}, \dots, d_{jn})\|^2 \|\bar{u}\|^2 = \bar{0}$$

$$\leq \|\bar{u}\|^2 \left(\sum_{j=1}^m \sum_{i=1}^n d_{ji}^2 \right)$$

$$=: \|\bar{u}\|^2 \|D\|^2$$

$$\stackrel{0 \leq}{\Rightarrow} \|D\bar{u}\| \leq \|D\| \|\bar{u}\| \xrightarrow{\bar{u} \rightarrow \bar{0}} 0$$

Αρα $\|D\bar{u}\| = \bar{0}$

b) (δυν. f διαδ. στο $\bar{x} \Rightarrow D = Jf(\bar{x})$)

Εξάγετε $\lim_{\bar{u} \rightarrow \bar{0}} \frac{f(\bar{x} + \bar{u}) - f(\bar{x}) - D\bar{u}}{\|\bar{u}\|} = \bar{0} \Leftrightarrow \forall j=1, \dots, m$

$$\lim_{\bar{u} \rightarrow \bar{0}} \frac{f_j(\bar{x} + \bar{u}) - f_j(\bar{x}) - (d_{j1}, \dots, d_{jn}) \cdot \bar{u}}{\|\bar{u}\|} = 0$$

$\Leftrightarrow \forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall \bar{u} \in \mathcal{B}(\bar{0}, \delta) \setminus \{\bar{0}\} \forall j=1, \dots, m$

$$\frac{|f_j(\bar{x} + \bar{u}) - f_j(\bar{x}) - (d_{j1}, \dots, d_{jn}) \cdot \bar{u}|}{\|\bar{u}\|} < \epsilon$$

\Rightarrow Θεωρούμε όλα τα $\bar{y} = h\bar{e}_i = h(0, \dots, 0, \underset{\substack{\uparrow \\ i\text{-θέση}}}{1}, 0, \dots, 0)$

και έχω $\forall j=1, \dots, m \quad \forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta > 0 \quad \forall h \in (-\delta, 0) \cup (0, \delta)$

$$\frac{|f_i(\bar{x} + h\bar{e}_i) - f_i(\bar{x}) - h d_{ji}|}{|h|} < \varepsilon \quad \forall i=1, \dots, n$$

$\boxed{\forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta > 0 \quad \forall h \in \mathbb{R} \text{ με } 0 < |h| < \delta:$
 $|g(h)| < \varepsilon \Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} g(h) = 0 \boxed{}}$

Συμ. έχω $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f_j(\bar{x} + h\bar{e}_i) + f_j(\bar{x}) - h d_{ji}}{h} = 0$

$\Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f_i(\bar{x} + h\bar{e}_i) - f_j(\bar{x})}{h} = d_{ji}$

$\Leftrightarrow \frac{\partial f_j(\bar{x})}{\partial x_i} = d_{ji} \quad \forall j=1, \dots, m$
 $\forall i=1, \dots, n$

$\Leftrightarrow D = J_{\bar{f}}(\bar{x})$

Θεώρημα:

Έστω $f: U \rightarrow \mathbb{R}$, $U \subset \mathbb{R}^n$ ανοικτό, f λερικός διαφορίσιμ.

Αν οι λερικές παράγωγοι $\frac{\partial f}{\partial x_i}: U \rightarrow \mathbb{R} \quad \forall i=1, \dots, n$ είναι

συνεχώς στο $\bar{x} \in U$, τότε f είναι διαφορίσιμ στο \bar{x}

$\boxed{f \text{ λερ. διαφ. σε μια περιοχή του } \bar{x} \text{ (συμ. σε κάποιο } U \subset \mathbb{R}^n \text{ με } B(\bar{x}, \delta) \subset U) \Leftrightarrow \frac{\partial f}{\partial x_i} \text{, } i=1, \dots, n \text{ συνεχώς}}$

στο \bar{x} ~~αποδεικνύεται~~ $\Rightarrow f$ διαφορίσιμ ~~αποδεικνύεται~~ στο \bar{x} $\boxed{}$

απόδειξη

Έστω ότι $U = \mathbb{R}^n$. (για $U \subset \mathbb{R}^n$ αντώς πρέπει να είναι σίγουρος ότι όλα τα διαδοχικά κοντά στο \bar{x} που ελπιούνται, είναι στο U).

Θεωρούμε $\bar{y}^{(k)} := \bar{x} + \sum_{i=1}^n u_i \bar{e}_i \quad \forall k=1, \dots, n$

$\Rightarrow \bar{y}^{(k)} - \bar{y}^{(k-1)} = \bar{x} + (u_1, u_2, \dots, u_k, 0, \dots, 0) - \bar{x} = u_k \bar{e}_k$ και θεωρούμε $\bar{y}^{(0)} = \bar{x}$

ΘΜΤ μας ρηθ. μεταβλητός.

$$\begin{aligned} & f(\bar{y}^{(k)}) - f(\bar{y}^{(k-1)}) \\ &= f(\bar{y}^{(k-1)} + u_k \bar{e}_k) - f(\bar{y}^{(k-1)}) \\ & (= g(u_k) - g(0)) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &= u_k \underbrace{\frac{\partial f}{\partial x_k}(\bar{y}^{(k-1)} + \theta_k u_k \bar{e}_k)}_{= g'(\theta_k u_k)} \quad \forall \theta_k \in (0, 1). \end{aligned}$$

□