

Τέλος απόδειξης © Schwarz:

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

$\exists \frac{\partial f}{\partial x_i}: U \rightarrow \mathbb{R}$, $\forall i=1, \dots, n$

$\exists \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}: U \rightarrow \mathbb{R}$, $j=i$

και είναι συνεχής στο $\bar{x} \in U$

$$\Rightarrow \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\bar{x}) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(\bar{x})$$

Εφαρμογή

$$f \in C^2(U) \Rightarrow \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$$

Έστω $\epsilon > 0$. Τότε $\exists \delta > 0$ έτσι ώστε

$\forall h, k \neq 0$ με $\|(h, k)\| < \delta$, να οπεί να διαφέρει ού

$$\exists \theta_1, \theta_2 \in (0, 1) \text{ με } \frac{\phi(h)}{hk} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(\bar{x} + \theta_1 h \bar{e}_j + \theta_2 k \bar{e}_j)$$

$$\text{όπου } \phi(h) = f(\bar{x} + h \bar{e}_i + k \bar{e}_j) - f(\bar{x} + h \bar{e}_i) - f(\bar{x} + k \bar{e}_j) + f(\bar{x})$$

Θεωρώ τη συνάρτηση:

$$\phi(0) = f(\bar{x} + l \bar{e}_i + k \bar{e}_j) - f(\bar{x} + l \bar{e}_i)$$

$$\Rightarrow \phi'(l) = \frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x} + l \bar{e}_i + k \bar{e}_j) - \frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x} + l \bar{e}_i)$$

$$\Rightarrow \phi(h) = \phi(h) - \phi(0) \stackrel{\text{ΘΜΤ.}}{=} h \cdot \phi'(\theta, h) =$$

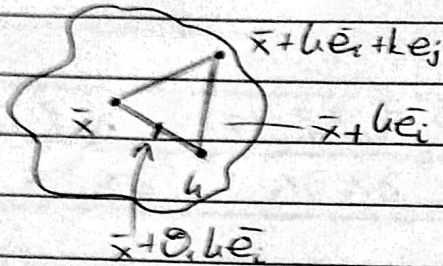
$$= h \left(\underbrace{\frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x} + \theta_1 h \bar{e}_i + k \bar{e}_j)}_{\psi(h)} - \underbrace{\frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x} + \theta_1 h \bar{e}_i)}_{\psi(0)} \right)$$

$$\text{Θεωρούμε τώρα: } \psi(w) = \frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x} + \theta_1 h \bar{e}_i + w \bar{e}_j)$$

$$\Rightarrow \psi'(w) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(\bar{x} + \theta_1 h \bar{e}_i + w \bar{e}_j)$$

Another OMT Example:

$$\alpha(h) = h(\psi(h) - \psi(\bar{x})) = h k \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} (\bar{x} + \theta_1 \bar{e}_i + \theta_2 k \bar{e}_j)$$



Πρόταση:

$f \in C^k(U) \rightarrow$ μπορεί να γραφτεί ως άθροισμα όρων τις οποίες μπορούμε να ερμηνεύσουμε ως k τάξης με κάποια σειρά δυνάμεις (νόμος του Newton): Αν $f \in C^\infty(U)$, αυτό ισχύει για $k \in \mathbb{N}$ οποιαδήποτε τάξης.

Επιμέτρηση Taylor:

(για αναμετρήσιμες ανεξάρτητες μεταβλητών)

Ορισμός:

Το διάνυσμα $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{N}^n$ ονομάζεται multi-index (multi-index) τάξης $|\alpha| = \alpha_1 + \dots + \alpha_n$, με $\alpha! = \alpha_1! \dots \alpha_n!$.

και για $\bar{x} \in \mathbb{R}^n$ ορίζεται $\bar{x}^\alpha = (x_1, \dots, x_n)^{(\alpha_1, \dots, \alpha_n)} = x_1^{\alpha_1} \dots x_n^{\alpha_n}$

και για $f: U \rightarrow \mathbb{R}$, $U \subset \mathbb{R}^n$ ανοικτό

$\bar{x} \in U$ $D^\alpha f(\bar{x}) = \frac{\partial^{|\alpha|}}{\partial x_1^{\alpha_1} \dots \partial x_n^{\alpha_n}} f(\bar{x})$, οπότε, αναμετρήσιμα ο multi-index

ως ένα μέρος τους θα αναγνωρίζεται ως ένας των i μεταβλητών (α_i μέρος) για κάθε $i=1, \dots, n$

Πρόταση:

~~Εάν~~ $E \subset U$ $U \subset \mathbb{R}^n$ ανοικτό, $f \in C^k(U)$, $\bar{x} \in U$, $\bar{a} \in \mathbb{R}^n$ με

$\{\bar{x} + t\bar{a} : t \in [0, 1]\} \subset U$. Τότε η $g: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ με $g(t) = f(\bar{x} + t\bar{a})$

είναι k φορές συνεχώς διαφορίσιμη και ισχύει

$$g^{(k)}(t) = \sum_{|\alpha|=k} \frac{\partial^\alpha f}{\partial x_1^{\alpha_1} \dots \partial x_n^{\alpha_n}} (\bar{x} + t\bar{a})$$

απόδειξη

Αποδεικνύεται επαγωγικά ως προς k .

$$k=1: g'(t) = \frac{d}{dt} (f(\bar{x} + t\bar{u})) = \nabla f(\bar{x} + t\bar{u})\bar{u} =$$

$$= \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x} + t\bar{u}) u_i$$

$$\bar{y}'(t) = \frac{d}{dt} (\bar{x} + t\bar{u})$$

$$= \frac{d}{dt} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{bmatrix}$$

$k \rightarrow k+1:$

Έστω ότι για κάποια $v \geq 2$ k ισχύει

$$g^{(v)}(t) = \sum_{i_1, \dots, i_{v-1}} \frac{\partial^{v-1} f}{\partial x_{i_1} \dots \partial x_{i_{v-1}}}(\bar{x} + t\bar{u}) u_{i_1} \dots u_{i_{v-1}}$$

$$\Rightarrow g^{(v)}(t) = \sum \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial^{v-1} f}{\partial x_{i_1} \dots \partial x_{i_{v-1}}}(\bar{x} + t\bar{u}) \right) u_{i_1} \dots u_{i_{v-1}}$$

$$= \nabla \frac{\partial^{v-1} f}{\partial x_{i_1} \dots \partial x_{i_{v-1}}}(\bar{x} + t\bar{u}) \bar{u}$$

$$= \sum_{i_1, \dots, i_{v-1}} \frac{\partial}{\partial x_{i_v}} \frac{\partial^{v-1} f}{\partial x_{i_1} \dots \partial x_{i_{v-1}}}(\bar{x} + t\bar{u}) u_{i_1} \dots u_{i_{v-1}} u_{i_v}$$

$$= \sum_{i_1, \dots, i_v} \frac{\partial^v f}{\partial x_{i_1} \dots \partial x_{i_v}}(\bar{x} + t\bar{u}) u_{i_1} \dots u_{i_v}$$

Πρόταση:

Για τις ίδιες προϋποθέσεις και ευθετοδότης έχουμε

$$g^{(k)}(t) = \sum_{|a|=k} \frac{k!}{a!} \frac{\partial^k f}{\partial x_1^{a_1} \dots \partial x_n^{a_n}}(\bar{x} + t\bar{u}) \bar{u}^a, \quad \forall t \in [0, 1]$$

$$= \frac{\partial^{|a|} f}{\partial x_1^{a_1} \dots \partial x_n^{a_n}}(\bar{x} + t\bar{u})$$

απόδειξη

$$\text{Έστω } S(i_1, \dots, i_k) = \frac{\partial^k f}{\partial x_{i_1} \dots \partial x_{i_k}}(\bar{x} + t\bar{u}) u_{i_1} \dots u_{i_k}$$

για κάθε επιλογή k δεικτών.

$(i_1, \dots, i_k) \in \{1, \dots, n\}^k$ από τις οποίες $a_i \in \{0, \dots, k\}$ δείκτες

παίρνουν την τιμή $v \in \{1, \dots, n\}$

και άρα παράγουν έναν πολλαδικό $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{N}_0^k$
 τάξης $|\alpha| = k$

Κάθε τέτοιο διάνυσμα α είναι το ίδιο για $\frac{k!}{\alpha!} = k!$

Διαφορετικές ενδοχές (βλ. παραίτητες) k δεικτών $(i_1, \dots, i_k) \in \{1, \dots, n\}^k$

Από την προηγούμενη πρόταση προκύπτει το εξής (αν
 γνωρίζετε ότι ισχύει με το θ. Schwarz ότι για
 όλες τις ενδοχές το ίδιο α ισχύει ~~$\frac{k!}{\alpha!} = k!$~~

$$S(i_1, \dots, i_k) = \frac{\partial^k f}{\partial x_{i_1}^{\alpha_1} \dots \partial x_{i_k}^{\alpha_k}} (\bar{x} + t\bar{u}) \bar{u}^\alpha =$$

$$= D^\alpha f(\bar{x} + t\bar{u}) \bar{u}^\alpha$$

$$g^{(k)}(t) = \sum_{i_1, \dots, i_k=1}^k S(i_1, \dots, i_k) = \sum \frac{k!}{\alpha!} D^\alpha f(\bar{x} + t\bar{u}) \bar{u}^\alpha$$

Προσοχή: Εδώ απαιτείται ναίτω από διαφορετικά α .

□