

ΔΙΑΦΟΡΙΣΗ

ΥΠΕΝΘΥΜΙΣΗ: Κάθε γραμμική απεικόνιση $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ ορίζει ένα πίνακα $\overset{n \times m}{A} = (a_{ij})$, όπου $a_{ij} = \text{pr}_i(f(\vec{e}_j))$

$$a_{ij} = \text{pr}_i(f(\vec{e}_j)) = f_i(\vec{e}_j)$$

π.χ. η $f(x, y) = (2x, 3x+y, y-x)$ έχει συντεταγμένες

$$f_1(x, y) = 2x, \quad f_2(x, y) = 3x+y, \quad f_3(x, y) = y-x, \quad \text{άρα}$$

ορίζει τον πίνακα

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_1(\vec{e}_1) & f_1(\vec{e}_2) \\ f_2(\vec{e}_1) & f_2(\vec{e}_2) \\ f_3(\vec{e}_1) & f_3(\vec{e}_2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 3 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Από τον πίνακα A ξαναβρίσκουμε την f μέσω της

$$f(x_1, \dots, x_m) = A \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$$

Στο παράδειγμα:

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 3 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x \\ 3x+y \\ -x+y \end{pmatrix} \equiv (2x, 3x+y, y-x) = f(x, y).$$

Για $n=m=1$ κάθε γραμμική $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ είναι μορής $f(x) = ax$, όπου $a = f(1)$, και για $m \geq 2, n=1$

κάθε γραμμική αντιστοιχεί στον πίνακα-γραμμική

$(f(\vec{e}_1), f(\vec{e}_2), \dots, f(\vec{e}_m))$. Σε αυτή την περίπτωση

$$\begin{aligned} f(\vec{x}) &= f(x_1, \dots, x_m) = f(\sum x_i \vec{e}_i) = \sum x_i f(\vec{e}_i) = \\ &= (f(\vec{e}_1), \dots, f(\vec{e}_m)) \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = \\ &= (f(\vec{e}_1), \dots, f(\vec{e}_m)) \cdot (x_1, \dots, x_m) \end{aligned}$$

↑ \leftarrow πηλ/επιός Πινάκων

↑ \leftarrow εσωτ. γινόμενο.

Γνωρίζουμε από Ανάλυση I ότι $f: I \xrightarrow[\psi_x]{\subseteq \mathbb{R}} \mathbb{R}$ είναι διαδορίσιμη στο $x \iff$

$$\exists \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x+t) - f(x)}{t} = f'(x) \in \mathbb{R} \iff$$

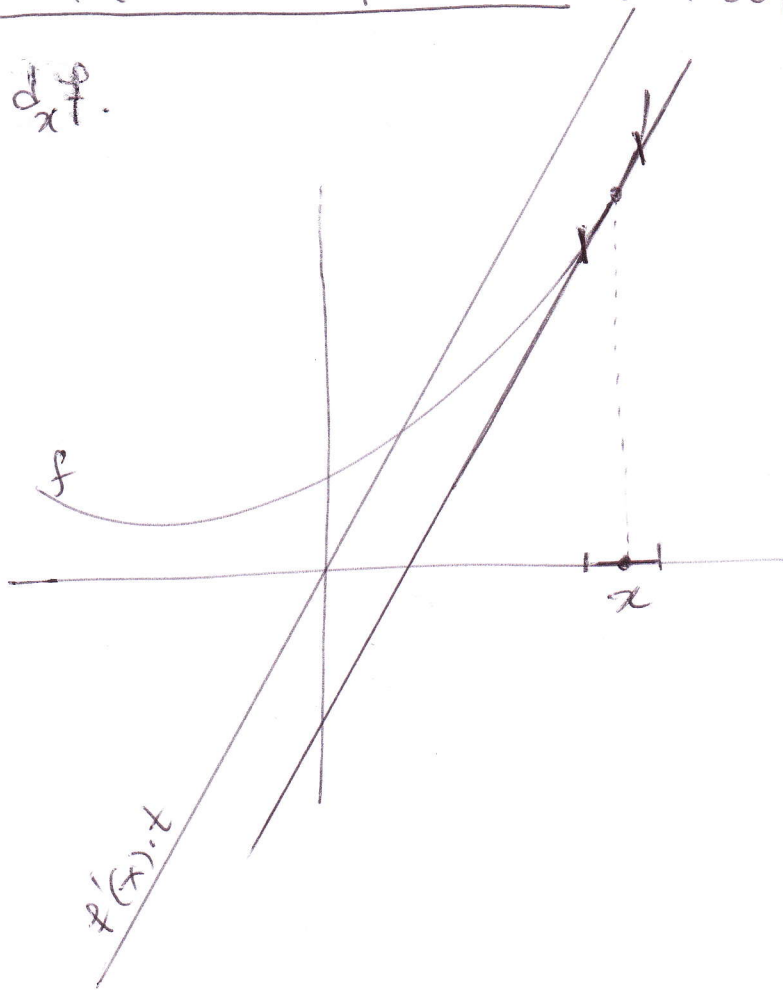
$$\exists \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x+t) - f(x)}{t} - f'(x) = 0 \iff$$

$$\exists \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x+t) - f(x) - f'(x) \cdot t}{t} = 0 \iff$$

\exists γραμμική $u: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$:

$$\exists \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x+t) - f(x) - u(t)}{t} = 0.$$

Η γραμμική απεικ. $u: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ με $u(t) = f'(x) \cdot t$
 λέγεται διαφορικό της f στο x και συμβολίζεται
 $(df)_x$ ή $d_x f$.



Το διαφορικό της f στο x είναι η γραμμική απεικόνιση που προσεγγίζει περισσότερο από όλες (τις γραμμικές) την f , κοντά στο x .

Παράγωγος και διαφορικό συνδέονται με τις σχέσεις

$$(df)_x(t) = f'(x) \cdot t$$

$$f'(x) = (df)_x(1).$$

Η τελευταία ισοδυναμία του ορισμού, μας επιτρέπει να το επεκτείνουμε σε απεικονίσεις πολλών μεταβλητών.

ΟΡΩ $A \subseteq \mathbb{R}^m$ ανοιχτό, $f: A \rightarrow \mathbb{R}^n$, $\vec{x} \in A$. Η f λέγεται διαφορίσιμη στο \vec{x} αν \exists γραμμική $u: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ έτσι ώστε:

$$\exists \lim_{\vec{h} \rightarrow \vec{0}} \frac{f(\vec{x} + \vec{h}) - f(\vec{x}) - u(\vec{h})}{\|\vec{h}\|} = \vec{0} \in \mathbb{R}^n$$

Η γραμμική u λέγεται διαφορικό της f στο \vec{x} και συμβολίζεται με $Df(\vec{x})$ ή $(Df)_{\vec{x}}$.

Η f λέγεται διαφορίσιμη, αν είναι διαφορίσιμη σε κάθε $\vec{x} \in A$.

ΙΔΙΟΤΗΤΕΣ

- ① f διαδ. στο $\vec{x} \Rightarrow (Df)_{\vec{x}}$ μονοσήμαντα ορισ.
- ② f διαδ. στο $\vec{x} \Rightarrow f$ συνεχής στο \vec{x} .
- ③ $f(\vec{x}) = \vec{c} = \text{σταθ} \Rightarrow f$ διαφορίσιμη και $(Df)_{\vec{x}} = 0$, $\forall \vec{x} \in A$.
- ④ $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ γραμμική $\Rightarrow f$ διαφορίσιμη και $(Df)_{\vec{x}} = f$, $\forall \vec{x} \in \mathbb{R}^m$
 Δηλ: $(Df)_{\vec{x}}(\vec{h}) = f(\vec{h}) \quad \forall \vec{x}, \vec{h} \in \mathbb{R}^m$.

5) $f: A \xrightarrow{\subseteq \mathbb{R}^m} \mathbb{R}^n$ διαφ. στο $\vec{x} \in A \iff$

κάθε συντεταγμένη $f_i: A \rightarrow \mathbb{R}$ είναι διαφ. στο \vec{x} και

(*) $Df(\vec{x}) = (Df_1(\vec{x}), Df_2(\vec{x}), \dots, Df_n(\vec{x})).$

Στην ειδική περίπτωση $m=1, f_i: A \xrightarrow{\subseteq \mathbb{R}} \mathbb{R},$

και η (*) εφαρμοσμένη στο 1 δίνει

$f'(x) := Df(x)(1) = (f'_1(x), \dots, f'_n(x)).$

6) Διαφοριεγόμενα σύνθεσης / κανόνας αλυσίδας:

$f: A \xrightarrow{\subseteq \mathbb{R}^m} \mathbb{R}^n$ διαφ. στο $\vec{x} \in A, f(A) \subseteq B,$

$g: B \rightarrow \mathbb{R}^k$ διαφ. στο $\vec{y} = f(\vec{x}) \implies g \circ f: A \rightarrow \mathbb{R}^k$

διαφ. στο \vec{x} και

$[D(g \circ f)]_{\vec{x}} = (Dg)_{f(\vec{x})} \circ (Df)_{\vec{x}}.$

ΤΥΠΟΣ ΤΟΥ ΛΕΙΒΝΙΖ

Εστω $A \subseteq \mathbb{R}^m, B \subseteq \mathbb{R}^n$ ανοιχτά, οπότε $A \times B \subseteq \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^n$

ανοιχτό. Εστω και $f: A \times B \rightarrow \mathbb{R}^k, (\vec{a}, \vec{b}) \in A \times B.$

Συμβολίζουμε:

$f_{\vec{a}}: B \rightarrow \mathbb{R}^k: \vec{y} \mapsto f_{\vec{a}}(\vec{y}) := f(\vec{a}, \vec{y})$

$f_{\vec{b}}: A \rightarrow \mathbb{R}^k: \vec{x} \mapsto f_{\vec{b}}(\vec{x}) := f(\vec{x}, \vec{b}).$

ΠΡΟΤΑΣΗ Έστω $f: A \times B \rightarrow \mathbb{R}^k$ διαδ. στο $(\vec{a}, \vec{b}) \in A \times B$.
 Τότε οι $f_{\vec{a}}, f_{\vec{b}}$ είναι διαδ. στα \vec{b}, \vec{a} , αντίστοιχα, και

$$(**) (Df)_{(\vec{a}, \vec{b})}(\vec{h}, \vec{k}) = (Df_{\vec{b}})_{\vec{a}}(\vec{h}) + (Df_{\vec{a}})_{\vec{b}}(\vec{k})$$

για κάθε $(\vec{h}, \vec{k}) \in \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^n$ (νόμος του Leibniz).

ΥΠΕΝΘ: $f: \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$ λέγεται διγραμμική αν είναι γραμμική ως προς κάθε μεταβλητή της, χωριστά, δηλ.

$$f(\vec{x}_1 + \vec{x}_2, \vec{y}) = f(\vec{x}_1, \vec{y}) + f(\vec{x}_2, \vec{y})$$

$$f(\vec{x}, \vec{y}_1 + \vec{y}_2) = f(\vec{x}, \vec{y}_1) + f(\vec{x}, \vec{y}_2)$$

$$f(\lambda \vec{x}, \vec{y}) = f(\vec{x}, \lambda \vec{y}) = \lambda \cdot f(\vec{x}, \vec{y})$$

για κάθε $\vec{x}, \vec{x}_1, \vec{x}_2 \in \mathbb{R}^m, \vec{y}, \vec{y}_1, \vec{y}_2 \in \mathbb{R}^n, \lambda \in \mathbb{R}$.

ΠΡΟΤΑΣΗ 1 $f: \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$ διγραμμική \Rightarrow
 f διαδ. σε κάθε $(\vec{a}, \vec{b}) \in \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^n$ και

$$(Df)_{(\vec{a}, \vec{b})}(\vec{h}, \vec{k}) = f_{\vec{b}}(\vec{h}) + f_{\vec{a}}(\vec{k})$$

Απόδ. (του νόμου) Απο την προηγ. πρόταση, ισχύει (**)
 Ομως $f_{\vec{a}}, f_{\vec{b}}$ γραμμικές από υπόθεση, άρα (ιδιότ. 4)

$$(Df_{\vec{b}})_{\vec{a}} = f_{\vec{b}} \text{ και } (Df_{\vec{a}})_{\vec{b}} = f_{\vec{a}}$$

Άρα

$$(Df)_{(\vec{a}, \vec{b})}(\vec{h}, \vec{k}) = f_{\vec{b}}(\vec{h}) + f_{\vec{a}}(\vec{k}) = f(\vec{h}, \vec{b}) + f(\vec{a}, \vec{k}).$$

ΠΡΟΤΑΣΗ 2 Το εσωτερικό και το εξωτερικό γινόμενο είναι διαφ. σε κάθε $(\vec{a}, \vec{b}) \in \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3$ και

$$(\mathcal{D}\cdot)_{(\vec{a}, \vec{b})}(\vec{x}, \vec{y}) = \vec{a} \cdot \vec{y} + \vec{x} \cdot \vec{b}$$

$$(\mathcal{D}\times)_{(\vec{a}, \vec{b})}(\vec{x}, \vec{y}) = \vec{a} \times \vec{y} + \vec{x} \times \vec{b}, \quad \forall \vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^3.$$

ΠΡΟΤΑΣΗ 3 $f, g: A \xrightarrow{\subseteq \mathbb{R}^m} \mathbb{R}$ διαφ. στο $x \Rightarrow f \cdot g$ διαφ. στο \vec{x} και

$$[\mathcal{D}(f \cdot g)]_{\vec{x}}(\vec{h}) = f(\vec{x}) \cdot (\mathcal{D}g)_{\vec{x}}(\vec{h}) + g(\vec{x}) \cdot (\mathcal{D}f)_{\vec{x}}(\vec{h}).$$

Απόδ. Παρατηρούμε ότι $(f \cdot g)(\vec{x}) = f(\vec{x}) \cdot g(\vec{x}) = \gamma(f(\vec{x}), g(\vec{x})) = \gamma \circ (\mathcal{F}, \mathcal{G})(\vec{x})$, όπου $\gamma: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ είναι το σύνθετο γινόμενο, που είναι διγραμμική. Άρα

$$\begin{aligned} [\mathcal{D}(f \cdot g)]_{\vec{x}}(\vec{h}) &= [\mathcal{D}(\gamma \circ (\mathcal{F}, \mathcal{G}))]_{\vec{x}}(\vec{h}) = \\ &= (\mathcal{D}\gamma)_{(f(\vec{x}), g(\vec{x}))} \circ \left((\mathcal{D}\mathcal{F})_{\vec{x}}, (\mathcal{D}\mathcal{G})_{\vec{x}} \right) (\vec{h}) = \\ &= (\mathcal{D}\gamma)_{(f(\vec{x}), g(\vec{x}))} \left((\mathcal{D}\mathcal{F})_{\vec{x}}(\vec{h}), (\mathcal{D}\mathcal{G})_{\vec{x}}(\vec{h}) \right) = \\ &= \gamma \left(f(\vec{x}), (\mathcal{D}\mathcal{G})_{\vec{x}}(\vec{h}) \right) + \gamma \left((\mathcal{D}\mathcal{F})_{\vec{x}}(\vec{h}), g(\vec{x}) \right) = \\ &= f(\vec{x}) \cdot (\mathcal{D}\mathcal{G})_{\vec{x}}(\vec{h}) + g(\vec{x}) \cdot (\mathcal{D}\mathcal{F})_{\vec{x}}(\vec{h}). \end{aligned}$$