

$$df(x_0, w) = \sum \frac{\partial f}{\partial x_i}(x_0) w_i \equiv \nabla f(x) w$$

||

↑

$A(u)$

f differ. in $x_0 \Rightarrow$

$$\boxed{\frac{\partial f}{\partial v}(x_0) = A(v) = \sum v_i A(e_i)}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(x_0)$$

$$f(x, y) = \sqrt{|xy|} \quad \text{def. in } \mathbb{R}^2 \quad \text{ed } i \neq 0 \quad \text{se } xy=0$$

$$f_x(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h,0) - f(0,0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{0 - 0}{h} = 0$$

$$f_y(0,0) = 0 \Rightarrow \nabla f(0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{(h \neq 0)} ? \quad ? \quad ?$$

$? \quad A(v) = \partial v_1 + \partial v_2 \equiv 0$

$$f(x,y) = |xy| \quad \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$f_x(0,0) = f_y(0,0) = 0 \quad \nabla f(0,0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad A(w) = \partial w_1 + \partial w_2 = 0$$

$$\lim_{h,k \rightarrow 0}$$

$$\frac{|hk| - 0 - 0}{\sqrt{h^2 + k^2}} = 0$$

numer. 2-omif.
den. 1-omif.

supporto 1-omif $\underline{\underline{1 > 0}}$

$$\text{entotale in } (\mathbb{R}^2 - \{0,0\}) \cap \partial B(0,1) = \partial B(0,1)$$

per via cintesi
numeratore e denominatore

sono continui e

denom. $\neq 0$ su $\partial B(0,1)$



chiuso
entotale

$\neq 0$ su
 $\partial B(0,1)$

A è il differenziale se $w = (h, k)$

$$\lim_{w \rightarrow 0} \frac{f(h, k) - f(0, 0) - A(h, k)}{\sqrt{h^2 + k^2}} =$$

$$= \lim_{(h, k) \rightarrow (0, 0)} \frac{\sqrt{|hk|} - 0 - 0}{\sqrt{h^2 + k^2}} \neq 0$$

θ -omogenee non costante

\Rightarrow NON HA LIMITE
IN $(0, 0)$

\Rightarrow f NON E' DIFFER.

$$\frac{\partial f}{\partial (1,2)}(0,0) = \nabla f(0,0) \cdot (1,2) = 0 \cdot 1 + 0 \cdot 2 = 0$$

$|xy|$ he nimmo gldosle singt eri



Fermet

$$\frac{\partial f}{\partial \sqrt{}}(0,0) = 0$$

Fermet +

$f \tilde{=} \text{different.} \Rightarrow$

$$\nabla f(x_0)w = 0$$

$$\text{"} \frac{\partial f}{\partial w}(x_0) = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(x_0) = 0 \quad \forall i$$

Já dfferenciable é unico

$$A(w) = \partial f(x_0, w) \rightarrow A(w) = \nabla f(x_0) w$$

$$\lim_{w \rightarrow 0} \frac{1}{|w|} [f(x_0 + w) - f(x_0) - A(w)] = 0$$

$$\lim_{w \rightarrow 0} \frac{1}{|w|} [H(x_0 + w) - H(x_0) - B(w)] = 0$$

↓

$$\lim_{w \rightarrow 0} \frac{1}{|w|} [A(w) - B(w)] = 0$$

A, B l-lineares

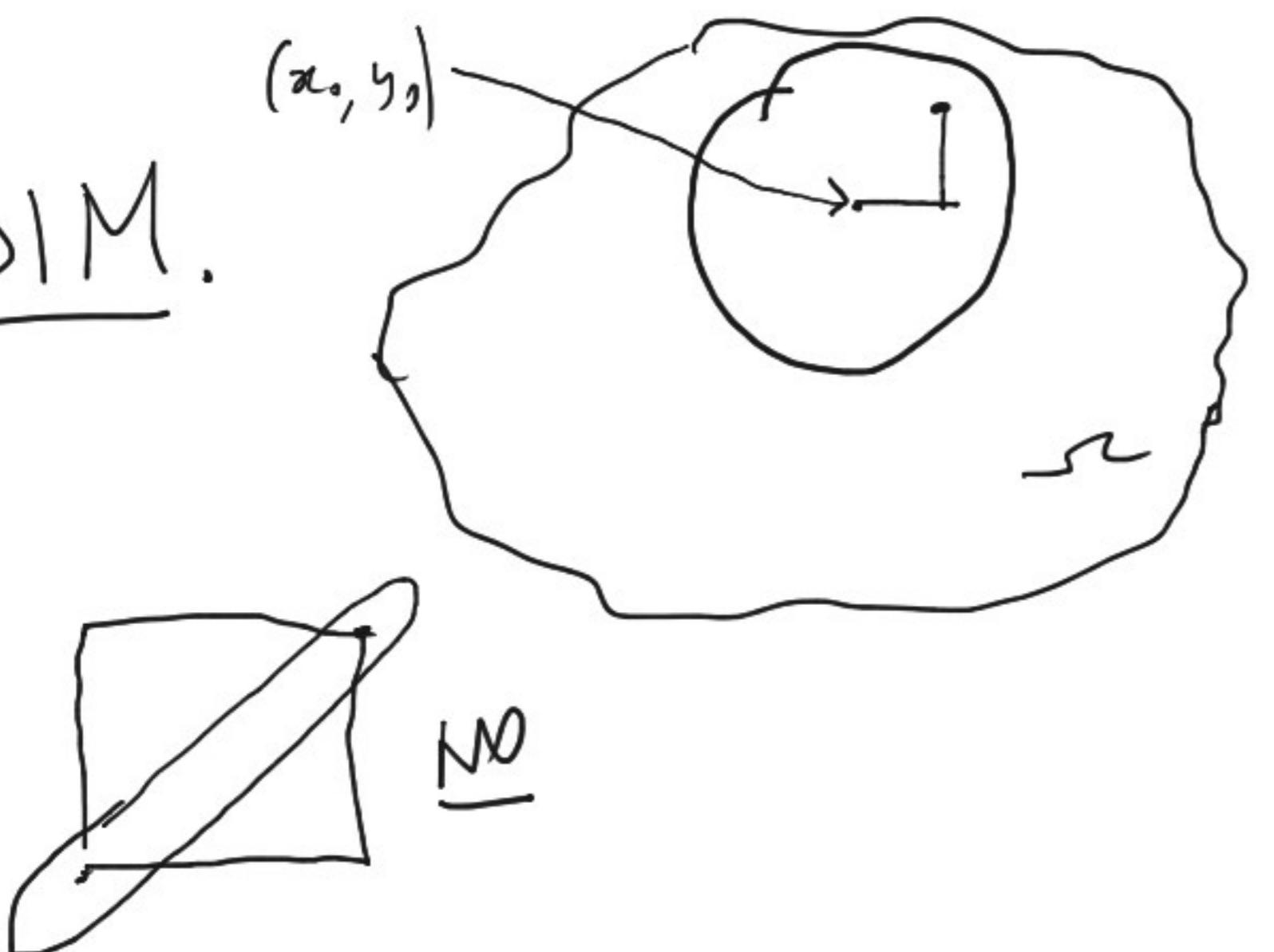
$$A(tx) = tAA$$

\leftarrow se, para todo, $A \neq \beta$

0-omogeneia \Rightarrow \lim non constante NON EXISTE

Teorema (del differenziale totale): Sia Ω aperto,
 $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ tale che $f_x, f_y: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ esistono
 continue ($f \in C^1(\Omega)$) $\Rightarrow \exists df(x_0, w) \quad \forall x_0 \in \Omega$

DIM.



f è diff. in quei punti di Ω .

$$df((x_0, y_0), (h, k)) = ?$$

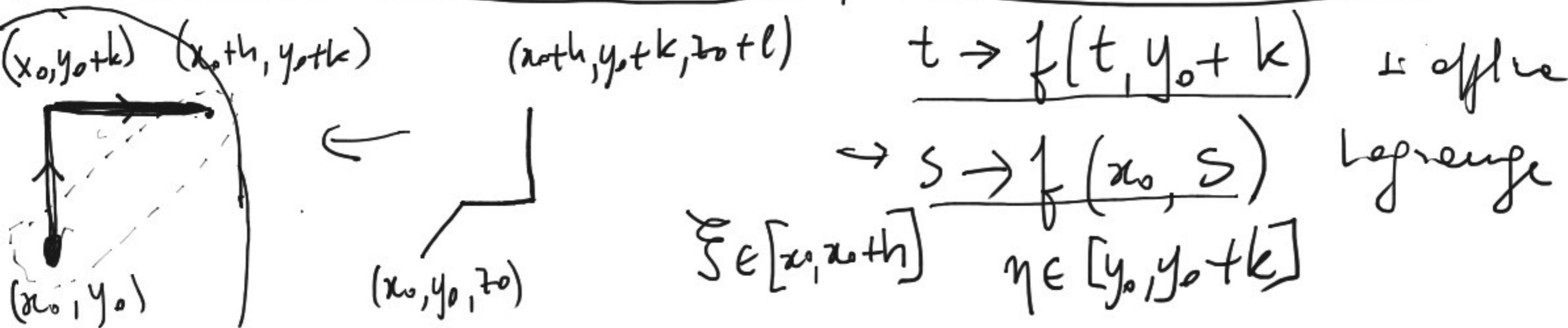
$$= f_x(x_0, y_0)h + f_y(x_0, y_0)k$$

Occorre provare che

$$? A(h,k) = f_x(x_0, y_0) h + f_y(x_0, y_0) k$$

$$\lim_{(h,k) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\sqrt{h^2+k^2}} \left[f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0, y_0) - \underbrace{f_x h + f_y k}_{W} \right] = 0$$

$$\begin{aligned} f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0, y_0) &= f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0, y_0+k) + \\ &\quad + f(x_0, y_0+k) - f(x_0, y_0) \stackrel{\text{Lagrange}}{\leq} f_x(\xi, y_0+k)(x_0+h - x_0) + \\ &\quad + f_y(x_0, \eta)(y_0+k - y_0) = \boxed{f_x(\xi, y_0+k)h + f_y(x_0, \eta)k} \end{aligned}$$



$$\lim_{h,k \rightarrow 0} \frac{|[f_x(\xi, y_0+k) - f_x(x_0, y_0)]h + [f_y(x_0, \eta) - f_y(x_0, y_0)]k|}{\sqrt{h^2+k^2}} \leq$$

true.

$$\leq \lim_{(0,0)} \left(\frac{|h|}{\sqrt{h^2+k^2}} \right) \left| f_x(\xi, y_0+k) - f_x(x_0, y_0) \right| +$$

$\stackrel{0}{\longrightarrow}$

cont u. d' f_x in (x_0, y_0)

$$+ \lim_{(0,0)} \left(\frac{|k|}{\sqrt{h^2+k^2}} \right) \left| f_y(x_0, \eta) - f_y(x_0, y_0) \right|$$

$\stackrel{0}{\longrightarrow}$

$(\xi, y_0+k) \rightarrow (x_0, y_0)$
 $(x_0, \eta) \rightarrow (x_0, y_0)$

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

$$h \rightarrow 0 \quad \xi \in [x_0, x_0+h] \quad \text{constant} \quad \xi \rightarrow x_0$$

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

$$k \rightarrow 0 \quad \eta \in [y_0, y_0+k] \quad " \quad \eta \rightarrow y_0$$

Esempio $f(x,y) = x^3 + y^2$ è diff. in ogni punto di \mathbb{R}^2 perché è $C^1(\mathbb{R}^2)$

$$f_x = \underset{\text{continua}}{\overbrace{3x^2}} \quad f_y = \underset{\text{continua}}{\overbrace{2y}}$$

$$f(x,y) = |xy|$$

se se già che è diff.

$$xy \neq 0$$

$$\begin{cases} f_x(h,k) \rightarrow f_x(0,0) \\ \text{limite in } \mathbb{R}^2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} f_y(h,k) \rightarrow f_y(0,0) \end{cases}$$

$$\frac{xy}{|xy|} \stackrel{y \neq 0}{\rightarrow} 0$$

non sempre è più comodo verificare che $f \in C^1$ (n'limite è n-verosimile) invece che usare la definizione di differenziabile (1 limite è n-verosimile)

$$df = \sum_i^n \frac{\partial f}{\partial x_i} \underbrace{dx_i}_\text{↑}$$

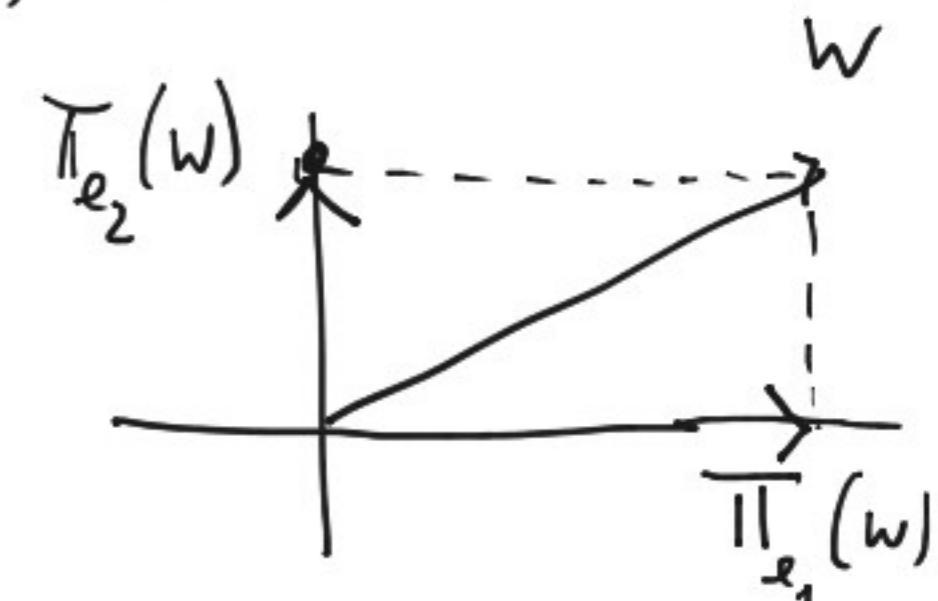
negl. esenzg. precedenti.

$$df(x_0, w) = \sum_i^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(x_0) w_i$$

$(dx_1, dx_2) = (h, k) = w$

$$\overline{\Pi}_{e_i}(w) = w_i$$

$\overline{\Pi}_{e_i}$ è l-lineare $\forall i$



$$d\overline{\Pi}_{e_i}(x_0, w) = \underline{w_i}$$

$$d\overline{\Pi}_{e_i}(x_0, w) \equiv dx_i(x_0, w)$$

dx_i è una diverse
(primitiva) notazione
per $d\Pi_{e_i}$, ma usata
in pratica.

$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

$\gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$

$\frac{df}{dx}(x_0) h$ LEBNITZ

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{|h|} \left[f(x_0 + h) - f(x_0) - \boxed{f'(x_0)h} \right] = \boxed{A(h)}$$

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{h}{|h|} \left[\frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} - \frac{f'(x_0)h}{h} \right] = 0$$

≤ 1

\downarrow *nicht ableitbar*
f ist ableitbar in x_0

$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ ist diff. zu x_0 wenn sie in x_0 differenzierbar

$f'(x_0)$ *derivate*

$\nabla f(x)$ *derivate*

$$\begin{aligned} df(x_0, h) &= \\ &= f'(x_0)h \end{aligned}$$

$$y : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$\lim_{w \rightarrow 0} \frac{1}{|w|} \left[y(x_0 + w) - y(x_0) - \dot{y}(x_0) w \right] = 0$$

$$y(x) = \begin{pmatrix} y_1(x) \\ \vdots \\ y_n(x) \end{pmatrix}$$

$$\dot{y}(x_0) = \begin{pmatrix} \dot{y}_1(x_0) \\ \vdots \\ \dot{y}_n(x_0) \end{pmatrix}$$

prodotto
scalone
per
vettore

derivate
velocità

$$df(x_0, w) = f'(x_0)w$$

$$A(x) = Ax$$