

RAPPRESENTAZIONE DEL DIFFERENZIALE PER $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$

Già visto il caso $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ $df(x_0, w) = \underbrace{f'(x_0)}_{f'(x_0)} w$

Proviamo che $\mathcal{H}_{n,m}$

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

Se $n > 1$ $m = 1$

$$f'(x_0) = (f_{x_1}(x_0), \dots, f_{x_n}(x_0))$$

$\stackrel{?}{\rightarrow} f'(x_0) \uparrow w$
 $\stackrel{?}{\rightarrow}$ che h prod.
 prodotto.

$$A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m \quad A(x) = ax \in \mathbb{R}^m$$

$$n=1 \quad m=1$$

$$a \in \mathbb{R}$$

il prodotto è fine numeri

$$n=1 \quad m>1$$

$$a \in \mathbb{R}^m$$

il prodotto è scalare \times vettore

$$n>1 \quad m=1$$

$$a \in \mathbb{R}^n$$

il prodotto è scalare

$$n>1 \quad m>1$$

$$a \in \mathbb{R}^{m \times n}$$

il prodotto è Matrice \times Vettore

$$A(x) = ax$$

ALGEBRA
LINEARE

$$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \quad df(x_0, w) = f'(x_0) w \\ \approx A(w)$$

$f'(x_0)$ la derivata in x_0

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

$$= \lim_{w \rightarrow 0} \frac{w}{|w|} \left[\frac{f(x_0 + w) - f(x_0)}{w} - \frac{f'(x_0)w}{w} \right] = 0 \quad \text{se } x_0 \text{ è l'}$$

rapporto
incrementale
derivate

f è derivabile in x_0

$$n=1 \quad m=1$$

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

$f'(x_0) \in \mathbb{R}$ il prodott
 $w \in \mathbb{R}$ = prodott
d'numeri.

$$df = f'(x) dx$$

$$n=1 \quad m>1$$

curve

$$f: \mathbb{R}^1 \rightarrow \mathbb{R}^m$$

$$df(x_0, w) = f'(x_0) w \in \mathbb{R}^m$$

∈ codominio
 di $f = \mathbb{R}^m \in \mathbb{R}^m$

$$f'(x_0) = \left(f'_1(x_0), \dots, f'_m(x_0) \right)$$

$$f(x) = \left(f_1(x), \dots, f_m(x) \right)$$

$$\lim_{w \rightarrow 0} \frac{1}{|w|} \left[f(x_0 + w) - f(x_0) - f'(x_0)w \right] = 0 \in \mathbb{R}^m$$

$\hookrightarrow \mathbb{R}^m$

Se e' assoluto

$$\lim_{w \rightarrow 0} \left(\frac{f_1(x_0 + w) - f_1(x_0) - f'_1(x_0)w}{|w|} \xrightarrow{0}, \dots, \frac{f_m(x_0 + w) - f_m(x_0) - f'_m(x_0)w}{|w|} \xrightarrow{0} \right)$$

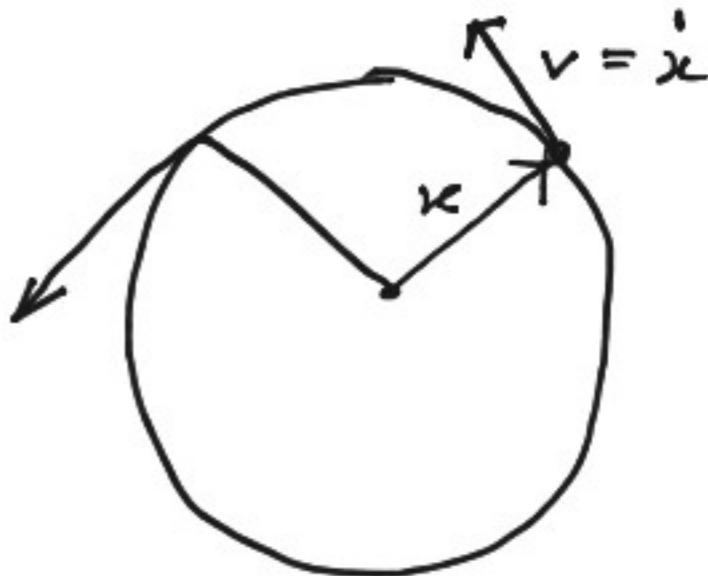
se esiste se esistono tutte le derivate $f'_i(x_0)$ (cioe' se $f_i(x)$ e' derivabile in x_0)

$$f'(x_0) = \left(f'_1(x_0), \dots, f'_m(x_0) \right)$$

derivate " SINONIMI"
velocita'

$$x(t) = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix} \quad t \in \mathbb{R}$$

$$\dot{x}(t) = \begin{pmatrix} (\cos t)' \\ (\sin t)' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \end{pmatrix}$$

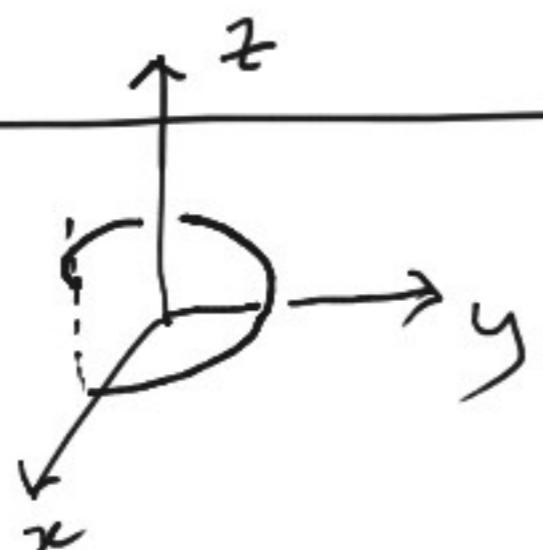


1) E' ovvio che $\dot{x} \cdot x = 0$, cioè la velocità è ortogonale alle traiettorie nei punti.

$$\cos t (-\sin t) + \sin t \cos t = 0$$

2) $|\dot{x}| = 1$

$$y(t) = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \\ t \end{pmatrix}$$



$$\dot{y}(t) = \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \\ 1 \end{pmatrix}$$

velocità

$n > 1$

$m > 1$

$$df(x_0, w) = \underbrace{f'(x_0)}_{\in \mathbb{R}^m} w \in \mathbb{R}^n$$

(codomino di f)

$i = 1..m \quad j = 1..n$

$$f'_{ij}(x_0) = \frac{\partial f_i}{\partial x_j}(x_0)$$

Matrice Jacobiana

oppure derivate

oppure matrice derivate

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

$$= \left(\lim_{w \rightarrow 0} \frac{f_1(x_0 + w) - f_1(x_0) - \nabla f_1(x_0)w}{|w|} \right), \dots, \left(\lim_{w \rightarrow 0} \frac{f_m(x_0 + w) - f_m(x_0) - \nabla f_m(x_0)w}{|w|} \right)$$

Se f_1 è differentiabile

$$df_1(x_0, w)$$

$$f'(x_0) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(x_0) & \frac{\partial f_1}{\partial x_2}(x_0) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(x_0) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(x_0) & \frac{\partial f_m}{\partial x_2}(x_0) & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(x_0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \nabla f_1 \\ \vdots \\ \nabla f_m \end{pmatrix}$$

Differentiabilità di funzione composita

$$f: \Omega \rightarrow \Sigma \quad g: \Sigma \rightarrow \mathbb{H}$$

$$\Omega \subseteq \mathbb{R}^m$$

$$h: \Omega \rightarrow \mathbb{H} \quad h(x) = g(f(x))$$

$$\Sigma \subseteq \mathbb{R}^n$$

$$\mathbb{H} \subseteq \mathbb{R}^p$$

m, n, p arbitrari

(SENZA DIMOSTRAZIONE)

$$dh(x_0, w) = dg(f(x_0), df(x_0, w))$$

fissato w

$$w \rightarrow df(x_0, w)$$

differenziale

Il differenziale di una funzione composta è la composizione dei differenziali

$$h'(x_0) = g'(f(x_0)) f'(x_0)$$

$$m, n, p > 1$$

derivate

$$t \rightarrow \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix} \xrightarrow{f} \begin{matrix} \cos t \sin t = \frac{1}{2} \sin 2t \\ \hline \end{matrix} \quad g(x, y) = xy$$

$$f'(t) = \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \end{pmatrix}$$

$$g'(x, y) = (y, x)$$

$$\boxed{g'(f(t)) f'(t)} = \underbrace{(\sin t, \cos t)}_{\begin{array}{l} y = \sin t \\ x = \cos t \end{array}} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \end{pmatrix}}_{\begin{array}{l} g'(f(t)) \\ f'(t) \end{array}} = -\sin^2 t + \cos^2 t \stackrel{!!}{=} \cos 2t$$

$$g(x, y, z) = \sin xy \cos z$$

$$f(t) = \begin{pmatrix} t^2 \\ \arct \gamma t \\ 2+t \end{pmatrix}$$

$$g(f(t)) = \sin(t^2 \arct \gamma t) \cos(2+t)$$

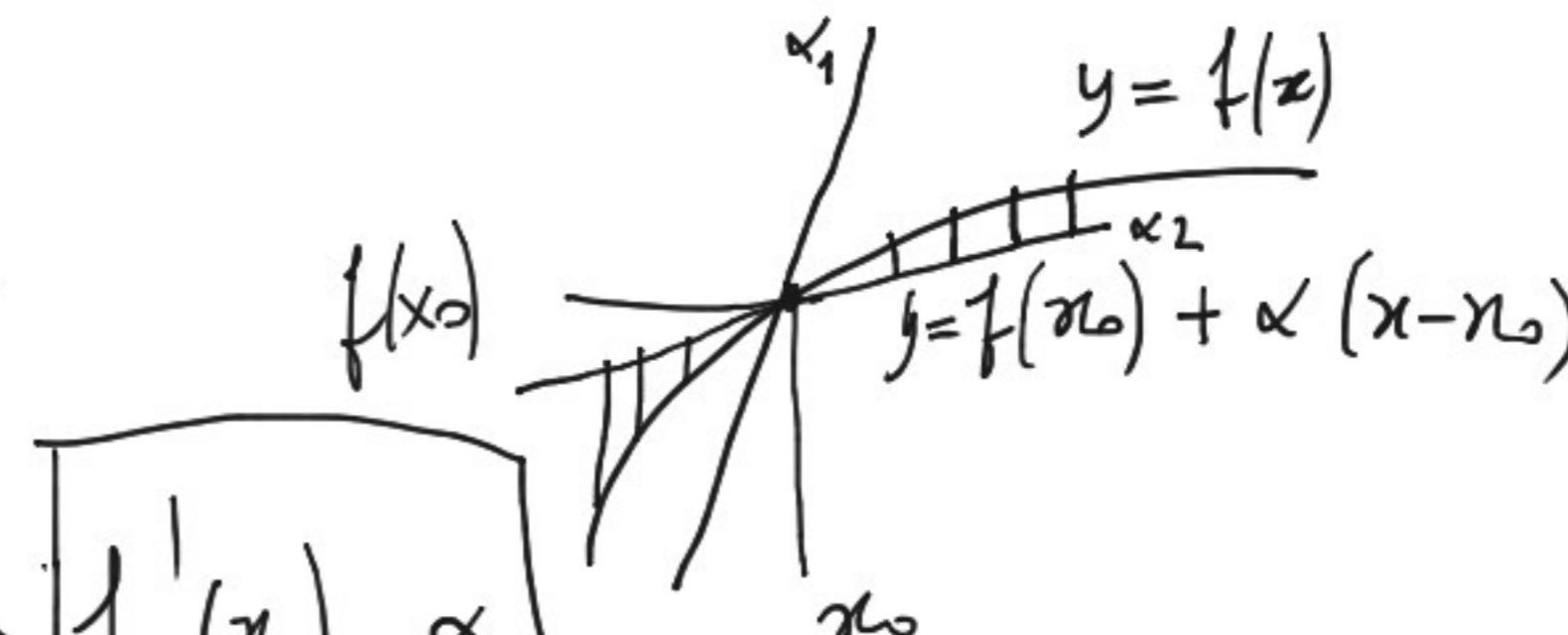
Rette e premi tanguti

$$n=1 \quad m=1 \quad f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$f(x) - \left[f(x_0) + \alpha(x - x_0) \right]$$

$$\frac{f(x) - f(x_0) - k(x-x_0)}{x-x_0} =$$

$$= \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} - \alpha \rightarrow \boxed{f'(x_0) - \alpha}$$



$$f(x) - f(x_0) = \kappa(x-x_0)$$

$$= \bar{\epsilon} O((x-x_0)^n)$$

$$\kappa \neq f'(x_0)$$

$$= \bar{\epsilon}_0 (x-x_0)^n \kappa = f'(x_0)$$

espressione del piano tangente al grafico di $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

nel punto $(x_0, f(x_0, y_0))$, differenziale in (x, y_0)

\bar{z} (per definizione)

$$z = f(x_0) + \nabla f(x_0)(x - x_0)$$

$$\lim_{\substack{x \rightarrow x_0 \\ (w \rightarrow 0)}} \frac{[f(x_0 + (x - x_0))] - f(x_0) - df(x_0, \underline{\frac{x - x_0}{w}})}{|x - x_0|} = 0$$

$$\boxed{\begin{array}{l} \Omega \subseteq \mathbb{R}^n \\ \text{graph } f \subseteq \mathbb{R}^n \times \mathbb{R} \\ x_1, \dots, x_n, f(x_1, x_n) \end{array}}$$

$x \rightarrow x_0$
 $(w \rightarrow 0)$

$$x - x_0 = w$$

$$(|w|)$$

$$\rightarrow z = f(x)$$

$$df(x_0, x - x_0)$$

$$\rightarrow z = g(x) = f(x) - \nabla f(x_0)(x - x_0)$$

errore
in $x - x_0$

$$\boxed{f(x, y) = \{(x, y, z); z = f(x, y)\}}$$