

$$\begin{cases} y_1 = f_1(x_1, \dots, x_n) \\ \vdots \\ y_n = f_n(x_1, \dots, x_n) \end{cases}$$

$$y = f(x)$$

$$\underbrace{x_1^0, \dots, x_n^0, y_1^0, \dots, y_n^0}_0$$

$$g_i = f_i(x_1, \dots, x_n) - y_i = 0 \quad \leftarrow$$

$$\begin{cases} g_1(x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_n) = 0 \\ \vdots \\ g_n(x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_n) = 0 \end{cases}$$

$$\delta \quad \varphi: B_\delta(y_1^0, \dots, y_n^0) \rightarrow \mathbb{R}^n \quad x = \varphi(y)$$

$$x^0 = \varphi(y^0)$$

$$g(\varphi(y), y) = 0 \quad \forall y \in B_\delta(y_1^0, \dots, y_n^0)$$

$$\varphi'(y) = - \frac{g_y(\varphi(y), y)}{g_x(\varphi(y), y)} \quad \forall y \in B_\delta(y^0)$$

$$\det \frac{\partial (g_1, \dots, g_n)}{\partial (x_1, \dots, x_n)}(x_1^0, \dots, x_n^0, y_1^0, \dots, y_n^0) \neq 0$$

$$g(\underbrace{\varphi(y)}_x, y) = 0$$

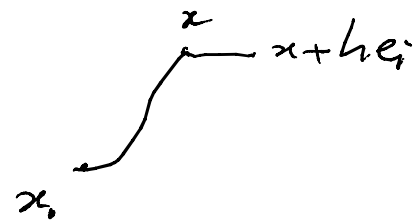
$$\boxed{f(\varphi(y)) = y}$$

CN $A \in \mathbb{C}^n$ sia unitaria \Leftrightarrow che $\int A$ non dipende dal cammino



CN $A \in \mathbb{C}^n$ " " " $\int A \geq 0 \quad \forall \gamma$ chiuso

CN $A \in \mathbb{C}^n$ sia unitaria \Leftrightarrow che $(A_i)_{x_j} = (A_j)_{x_i} \quad \forall i, j = 1, \dots, n$
(rotore)

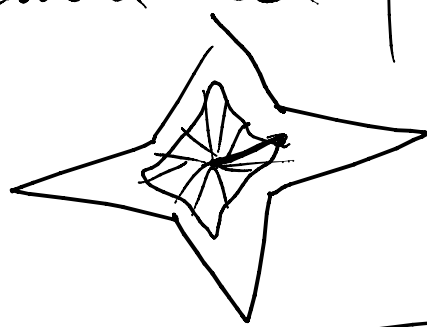
CNS
=


Th. invariante omotopia Solo ENUNCIATO



CNS
=
Se Ω è semplice, connesso allora ogni curva chiusa è omotopa ad una curva costante (con cui l'integrale di qualsiasi $A \in \mathbb{C}^n$ è 0)

Th Se Ω è stella \Rightarrow è semplicemente connesso
 (ogni curva chiusa L può deformarsi nel polo)



CAMPI E FORME II

$n_0 \neq 0$

$$h(\lambda, t) = (1-\lambda)\sigma(t)$$

$n_0 \neq 0 \Rightarrow n_0 + (1-\lambda)(\gamma(t) - n_0)$

\uparrow \uparrow

$$f(x,y) = \sqrt{1 - \cos(x^2 + y^2)} \quad (0,0) \quad \text{dom } f = \mathbb{R}^2$$

1) f è continua in \mathbb{R}^2 (perché composta di funz. continue)

2) È derivabile? (NON SI POSSONO USARE LE REGOLE DI DERIV. DI F. COMPOSITE, perché $\sqrt{\cdot}$ non è deriv. in $t=0$)

$$f_x(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h} [f(h,0) - f(0,0)] = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\sqrt{1 - \cos h^2} \sim \frac{1}{2} h^2}{h} = 0$$

$$\frac{\sqrt{1 - \cos h^2}}{\sqrt{h^4}} \cdot \frac{\sqrt{h^4}}{h} = \frac{h^2}{h} \rightarrow 0$$

$$1 - \cos t \approx t^2$$

$$h^2 = t$$

$$\sqrt{\frac{1 - \cos h^2}{h^4}} \rightarrow \sqrt{\frac{1}{2}}$$



$$\boxed{\begin{aligned} f_x(0,0) &= 0 \\ f_y(0,0) &= 0 \end{aligned}}$$

3) candidate diff. $A(h,k) = \nabla f(0,0) \cdot w = 0h + 0k = 0$

f is diff. because it is null in

$$\lim_{h,k \rightarrow 0} \frac{f(h,k) - f(0,0) - A(h,k)}{\sqrt{h^2+k^2}} = \lim_{(0,0)} \frac{\sqrt{1 - \cos(h^2+k^2)}}{\sqrt{h^2+k^2}} = \lim_{t=\sqrt{h^2+k^2}} \frac{\sqrt{1 - \cos(t^2)}}{t}$$

$$= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\sqrt{1 - \cos t^2}}{t}$$

$$\frac{1 - \cos t^2}{t^4} \cdot \frac{t^4}{t} \rightarrow 0$$

$$\frac{1}{2} \sqrt{t^3} = \frac{1}{2\sqrt{t^3}} 3t^2 \rightarrow 0$$

$\frac{1}{2\sqrt{t^3}} = t^{-3/2}$

$$(f(g(x)))' = f'(g(x)) \cdot g'(x)$$

$\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^N$ si dice generalmente regolare se
 \exists partizion d' $[a, b]$ $a = t_0 < t_1 < \dots < t_n = b$ tale che

γ è regolare su $[t_i, t_{i+1}]$ $\forall i = 0 \dots n-1$

\Downarrow
 $\gamma \in C^1[t_i, t_{i+1}]$ + $\dot{\gamma}(t) \neq 0 \forall t \in [t_i, t_{i+1}]$

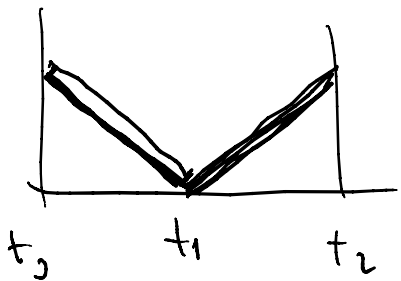
$f(x) = |x|$
 su

$[-1, 1]$

$\gamma(t) = \begin{pmatrix} t \\ |t| \end{pmatrix}$

$t_0 = -1$ $t_1 = 0$ $t_2 = 1$

$\dot{\gamma}(0)$ non esiste



1) $f \in C^1(\text{aperto})$ \bar{x} in differenza $\rightarrow \omega(x, y)$

Se non si può applicare la differenziale di funzioni composte

2) f \bar{x} continua? Se non lo è NON È DIFFER.
(CN per $\exists df$ è che $f \in C^0$)

3) f ha tutte le derivate parziali ($\exists \nabla f(-)$?) Se no,
NON È DIFF (CN fone diff. è che $\exists F_v(x_0) \forall v \neq 0$)
SI USA IL LIMITE DEI RAPPORTI INCREMENTALI
INOLTRE se esiste ∇f si può verificare $\nabla f(x_0)w$ è df
 \swarrow
 $A(w)$

4) $\lim_{w \rightarrow 0} \frac{f(x_0+w) - f(x_0) - A(w)}{|w|}$ $f \in D?$

$$f(x,y) = |x^2 + y^2| \quad \text{in } (0,0)$$

NON è più applicabile
 derivate delle funzioni composte
 in $(0,0)$ $t \rightarrow |t|$ non è deriv.
 in 0

→ f è continua (composto di funzioni continue)

$$\rightarrow f_x(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h,0) - f(0,0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{|h^2| - 0}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{h^2}{h} = 0$$

$$f_y(0,0) = \lim_{k \rightarrow 0} \frac{f(0,k) - f(0,0)}{k} = 0$$

$$\rightarrow \nabla f(0,0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad "df"((0,0), (h,k)) = f_x h + f_y k =$$

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

$= 0h + 0k = 0$

$\frac{\sqrt{|h+k|^2}^{2-\text{comp.}}}{\sqrt{h^2+k^2}^{1-\text{comp.}}} = 0$

$$\frac{d}{dx} |x^2|$$

$$\frac{d}{dx} x^\alpha =$$

$$\alpha \in \mathbb{R}$$

$$\alpha > 0$$

$$= \alpha \frac{x^{\alpha-1}}{1}$$

$$\alpha > 1$$

$$\alpha - 1 < 0$$

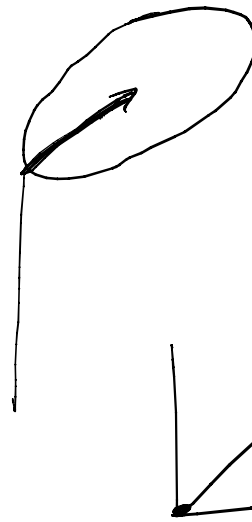
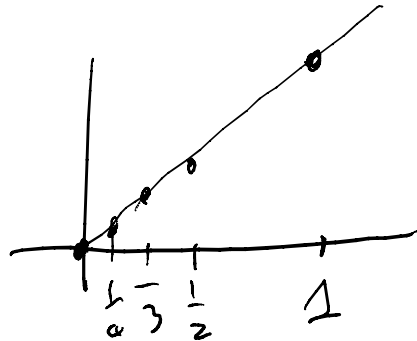
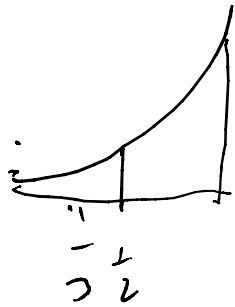
$$\alpha \leq 1$$

$$\frac{d}{dx} \sqrt{x} = \frac{1}{2\sqrt{x}}$$

$$\alpha = 0$$

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

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



$$f(x) = x$$

$$\text{on } [0, 1]$$

$$\frac{f(x) - f(0)}{x} \stackrel{!}{=} 1$$

$$x > 0$$



$$\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^N$$

$$\gamma \in C^1 \text{ (anche a tratti)}$$

$$L(\gamma) = \int_a^b |\dot{\gamma}(t)| dt$$

Formula generale

Caso particolare $L(\text{graph } f)$

$$\text{graph } f = \left\{ (x, y) : x \in \text{dom } f, y \in \text{cod } f, y = f(x) \right\}$$

$$\gamma(t) = \begin{pmatrix} t \\ f(t) \end{pmatrix} \leftarrow t \in \text{dom } f$$

$$j(x, y) = f(x) - y$$

Applicando la formula generale nel caso parametrico $j(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ f'(t) \end{pmatrix}$

$$|\dot{\gamma}(t)| = \sqrt{1 + f'(t)^2}$$

$$L(\text{graph } f) \rightarrow \int_a^b \sqrt{1 + f'(t)^2} dt$$

è la lunghezza del graph relativo al dominio $[a, b]$

" $\gamma(t)$ " $\xrightarrow{\text{coord. polari}}$ $\begin{pmatrix} \rho(t) \\ \theta(t) \end{pmatrix}$

$\gamma(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \rho(t) \cos \theta(t) \\ \rho(t) \sin \theta(t) \end{pmatrix}$
 $\xrightarrow{\text{coord. cartesiane}}$

$$\dot{\gamma}(t) = \begin{pmatrix} \dot{\rho} \cos \theta(t) - \rho(t) \sin(\theta(t)) \dot{\theta}(t) \\ \dot{\rho} \sin \theta(t) + \rho(t) \cos(\theta(t)) \dot{\theta}(t) \end{pmatrix}$$

$$|\dot{\gamma}(t)| = \sqrt{\dot{\rho}^2 + \rho^2 \dot{\theta}^2}$$

Form. generale
 per le curve in coord.
 polari $\rho, \theta: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$

$\rho = f(\theta)$ " $\gamma(t) = \begin{pmatrix} f(t) \\ t \end{pmatrix}$
 Nel caso delle spirali $\rho = \theta$ $f(t) = t$

$$\Lambda(\text{curve polare} \begin{pmatrix} \rho \\ \theta \end{pmatrix}) = \int_a^b \sqrt{\rho'(t)^2 + \rho(t)^2} dt$$

$$\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^N$$

$$\sigma: [c, d] \rightarrow \mathbb{R}^N$$

sono dette equivalenti se $\exists \rho: [c, d] \rightarrow [a, b]$ $\dot{\rho} > 0 \forall t \in [c, d]$ ^{invertibile}
espresse

talché

$$\sigma(t) = \gamma(\rho(t))$$

$$t \in [c, d] \quad \begin{matrix} \gamma(\rho(t)) \\ \sigma(t) \end{matrix}$$

Stesso sostegno
ma diverse leggi orarie
(diverse scale di tempo)

Sono dette equivalenti se $\exists \rho$ invertibile fra $[c, d]$ e $[a, b]$ talché $\sigma(t) = \gamma(\rho(t)) \forall t \in [c, d]$ (bijectiva)

$$\begin{matrix} \rho(c) = a \\ \rho(d) = b \end{matrix}$$

hanno lo stesso verso se ρ strett. crescente

hanno verso opposto se ρ strett. decresc.
 $\rho(c) = b \quad \rho(d) = a$

$$H(f) \quad (f_{x_i x_j}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_1} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2} & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_2} & & \\ \vdots & \vdots & \ddots & \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_n} & & & \end{pmatrix}$$

$$f_{x_i x_j} = (f_{x_i})_{x_j}$$

$$f(x, y) = x^2 y$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_h \partial x_k} = \frac{\partial}{\partial x_h} \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \right)$$

$f_{x_k x_k}$

$$f_x = 2xy$$

$$f_y = x^2$$

$$f_{xx} = 2y$$

$$f_{xy} = 2x$$

$$f_{yx} = 2x$$

$$f_{yy} = 0$$

$$\begin{pmatrix} 2y & 2x \\ 2x & 0 \end{pmatrix}$$

$\gamma(t)$ è semplice $t \in [a, b]$ e $\dot{\gamma}$ inverte su $]a, b[$
 (cost) $t \in [0, 2\pi]$ è
 semplice

