

• Analýza funkce více proměnných

→ myšlenka: vždy všechny proměnné (ač na jednu) zafixujeme → jako parametry

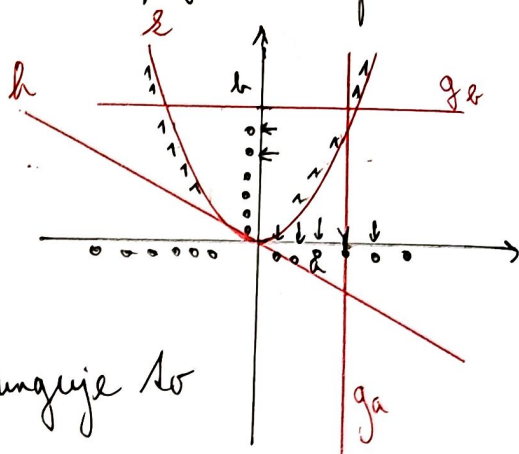
$$f(x, y) = \frac{2x^2y}{x^4 + y^2}, \quad f(0, 0) = ? \Rightarrow \text{chceme spojitě dodefinovat}$$

$$g_a(y) := f(a, y) = \frac{2a^2y}{a^4 + y^2} \xrightarrow{y \rightarrow 0} 0$$

$$g_b(x) := f(x, b) = \frac{2x^2b}{x^4 + b^2} \xrightarrow{x \rightarrow 0} 0$$

$$h(x) := f(x, ax) = \frac{2ax^3}{x^4 + a^2x^2} \xrightarrow{x \rightarrow 0} 0$$

$$z(x) := f(x, x^2) = \frac{2x^4}{x^4 + x^4} = 1 \Rightarrow \text{nefunguje to}$$



• Metrické prostory

Def: Metrický prostor (X, d) je množina bodů X a metrika $d: X \times X \rightarrow \mathbb{R}$

$$\forall x, y \in X: d(x, y) \geq 0; \quad d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y$$

$$\forall x, y, z \in X: d(x, y) + d(y, z) \geq d(x, z)$$

$$\forall x, y \in X: d(x, y) = d(y, x)$$

Příklady:

a) reálná přímka $(\mathbb{R}, |x-y|)$ a komplexní rovina $(\mathbb{C}, |x-y|)$

b) Eukleidovský prostor $\mathbb{E}_n: (\mathbb{R}^n, d)$, $d(X, Y) = \sqrt{\sum_i (x_i - y_i)^2}$

↳ je to v.f. \mathbb{R}^n se standardním s.s. a normou $\rightarrow d(u, v) = \|u - v\|$

c) diskrétní prostor (X, d) , $d(x, y) = 1$ pro $x \neq y$

d) prostory funkcí $\rightarrow F(a, b)$ množina všech omezených fci na $[a, b]$

$$d(f, g) = \sup_x \{|f(x) - g(x)| \mid a \leq x \leq b\} \leftarrow \text{vzdálenost v nejhorším bodě}$$

$$d(f, g) = \int_a^b |f(x) - g(x)| dx \leftarrow \text{jak se liší globálně}$$

$\forall x, y \in X$

Def: Podprostor m. p. (X, d) na množině $Y \subseteq X$ je (Y, d') , kde $d'(x, y) := d(x, y)$.

Def: Zobrazení $f: (X, d) \rightarrow (Y, d')$ je spojité ~ funkční hodnoty blízkých bodů jsou blízké

$$\equiv \forall x, y \in X, \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0: d(x, y) < \delta \Rightarrow d'(f(x), f(y)) < \varepsilon$$

☉: Složení spojitých zobrazení je spojité.

$$\because \forall x, y \in X, \forall \varepsilon \exists \gamma (\forall \gamma \exists \delta): d(x, y) < \delta \Rightarrow d'(f(x), f(y)) < \gamma \Rightarrow d''(g(f(x)), g(f(y))) < \varepsilon$$

Def (Konvergence): Pro posloupnost bodů $(x_n)_n$ definujeme limitu takto

$$\lim_n(x_n) = x \equiv \forall \varepsilon > 0 \exists m_0 (n \geq m_0 \Rightarrow d(x_n, x) < \varepsilon) \sim \lim_{n \rightarrow \infty} (d(x_n, x)) = 0$$

Pokud $\lim_n(x_n)$ existuje, tak $(x_n)_n$ je konvergentní.

Věta: Zobrazení $f: (X_1, d_1) \rightarrow (X_2, d_2)$ je spojité \Leftrightarrow pro \forall konvergentní $(x_n)_n$ v (X_1, d_1) konverguje i $(f(x_n))_n$ v (X_2, d_2) a $\lim_n(f(x_n)) = f(\lim_n(x_n))$

Důk: \Rightarrow : Necht' f je spojité a $\lim_n(x_n) = x$. Chceme ukázat, že $\forall \varepsilon > 0 \exists m_0 \forall n \geq m_0: d(f(x_n), f(x)) < \varepsilon \dots \Rightarrow \lim_n f(x_n) = f(x) = f(\lim_n x_n)$.
 \hookrightarrow pro dané ε je spojité $f \exists \delta: d_1(x_n, x) < \delta \Rightarrow d_2(f(x_n), f(x)) < \varepsilon$.
 \hookrightarrow z konvergence (x_n) pro toto $\delta \exists m_0 \forall n \geq m_0: d_1(x_n, x) < \delta$.
 \hookrightarrow toto je to hledané m_0 .

\Leftarrow : Pro spor necht' f není spojité. Potom $\exists x \in X_1$ a $\exists \varepsilon_0$, že $\forall \delta \exists x(\delta)$ t.j. $d_1(x, x(\delta)) < \delta$, ale $d_2(f(x), f(x(\delta))) \geq \varepsilon_0$.

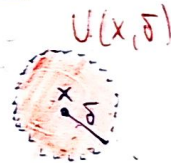
Položme $x_n := x(\frac{1}{n})$. Potom

- $\lim_n(x_n) = x \because d_1(x, x_n) < \frac{1}{n}$
- $f(x_n)$ nemůže konvergovat k $f(x) \because d_2(f(x), f(x_n)) \geq \varepsilon_0$. ■

Def: Necht' (X, d) je metrický prostor, $x \in X$ a $\delta \in \mathbb{R}$. Definujeme

1) okružní okolí $U(x, \delta) := \{y \in X \mid d(x, y) < \delta\}$

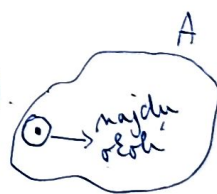
2) prstencové okolí $P(x, \delta) := \{y \in X \mid 0 < d(x, y) < \delta\} = U(x, \delta) \setminus \{x\}$



Def: Necht' $(X, d_1), (Y, d_2)$ jsou m.p. a $f: X \rightarrow Y$ funkce. Řekneme, že

$b \in Y$ je limita funkce f v bodě x_0 a píšeme

$$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = b \equiv \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0: x \in P(x_0, \delta) \Rightarrow f(x) \in U(b, \varepsilon)$$



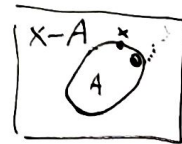
Def: Množina $A \subseteq (X, d)$ je otevřená $\equiv \forall x \in A \exists \delta > 0: U(x, \delta) \subseteq A$.

• X a \emptyset jsou otevřené

• Sjednocení a průnik otevřených množin jsou také otevřené

Def: Množina $A \subseteq (X, d)$ je uzavřená $\equiv \forall (x_n)_n \subseteq A$ konvergentní $\wedge x = \lim_n(x_n) \in A$.

Tvrzení: $A \subseteq X$ je uzavřená v $(X, d) \Leftrightarrow X \setminus A$ je otevřená.



Důk: \Rightarrow : Pro spor necht' $X \setminus A$ není otevřená, což $\exists x \in X \setminus A$ t.j.

$\forall n \in \mathbb{N}: U(x, \frac{1}{n}) \not\subseteq X \setminus A$. Vyrobitme posl. $x_n \in U(x, \frac{1}{n}) \cap A$

$\Rightarrow \lim_n(x_n) = x$, ale $x \notin A \Rightarrow A$ není uzavřená $\&$

\Leftarrow : Pro spor necht' $(x_n)_n \subseteq A$ konverguje k $x \in X \setminus A$. Potom z otevřenosti $X \setminus A$

$\exists \varepsilon > 0: U(x, \varepsilon) \subseteq X \setminus A$ a pro nějaké velké $n: x_n \in U(x, \varepsilon) \subseteq X \setminus A$, ale $x_n \in A$ $\&$

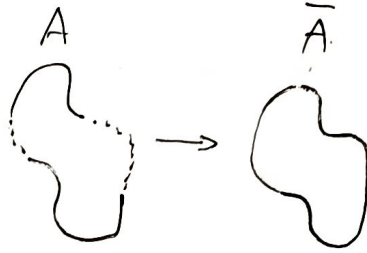
☞ X a \emptyset jsou uzavřené

☞ Průnik a sjednocení uzavřených množin jsou také uzavřené.

Def: Vzdálenost bodu x od množiny A je $d(x, A) := \inf\{d(x, a) \mid a \in A\}$

Def: Uzavření množiny $A \subseteq (X, d)$ je $\bar{A} := \{x \in X \mid d(x, A) = 0\}$

- Tvrzení:
- 1) $\bar{\emptyset} = \emptyset$
 - 2) $A \subseteq \bar{A}$
 - 3) $A \subseteq B \Rightarrow \bar{A} \subseteq \bar{B}$
 - 4) $\overline{A \cup B} = \bar{A} \cup \bar{B}$
 - 5) $\overline{\bar{A}} = \bar{A}$



Tvrzení: \bar{A} je množina všech limit konvergentních posloupností $(x_n)_n \subseteq A$.

Tvrzení: \bar{A} je nejmenší uzavřená množina obsahující A , tedy

$$\bar{A} = \bigcap \{B \text{ uzavřená} \mid A \subseteq B\}$$

Důk: 1) \bar{A} je uzavřená: pokud $(x_n)_n \subseteq \bar{A}$ konverguje k x , tak sestrojíme $y_n \in A$ t.č. $d(x_n, y_n) < \frac{1}{n}$. Potom $\lim_n (y_n) = x$ a $x \in \bar{A}$.

2) \bar{A} uzav. : $\bar{A} \subseteq B$: pro $x \in \bar{A}$ zvolíme konvergentní $(x_n)_n \subseteq A \subseteq B$,
tak aby $\lim_n (x_n) = x$. $\Rightarrow B$ je uzavřená $\Rightarrow x \in B$. \square

• Vzory a obrazy

- od teď nechtě $f: X \rightarrow Y$, $A \subseteq X$, $B \subseteq Y$.

Def: Obraz podmnožiny $A \subseteq X$ v Y je $f[A] := \{f(x) \mid x \in A\}$.

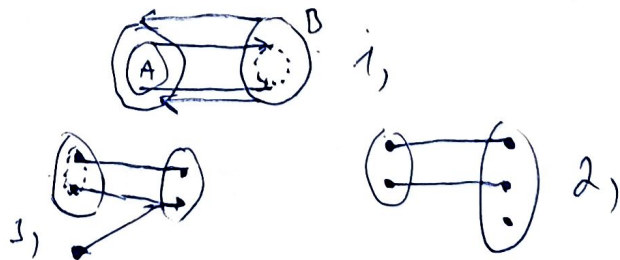
Def: Vzor podmnožiny $B \subseteq Y$ v X je $f^{-1}[B] := \{x \in X \mid f(x) \in B\}$

Tvrzení: Platí

1) $f[A] \subseteq B \Leftrightarrow A \subseteq f^{-1}[B]$

2) $f[f^{-1}[B]] \subseteq B$

3) $f^{-1}[f[A]] \supseteq A$



Věta: (Vlastnosti zobrazení): Necht' (X_1, d_1) , (X_2, d_2) jsou metrické prostory a necht' $f: X_1 \rightarrow X_2$. Následující tvrzení jsou potom ekvivalentní
 \hookrightarrow formálně $f: (X_1, d_1) \rightarrow (X_2, d_2)$

1) f je spojitá

2) $\forall x \in X_1$ a \forall okolí V bodu $f(x) \exists$ okolí U bodu x t.j. $f[U] \subseteq V$.

3) \forall otevřenou $U \subseteq X_2$ je vzorec $f^{-1}[U]$ otevřený v X_1

4) \forall uzavřenou $A \subseteq X_2$ je vzorec $f^{-1}[A]$ uzavřený v X_1

5) $\forall A \subseteq X_1$ je $f[\overline{A}] \subseteq \overline{f[A]}$.

\rightarrow Ty důkazy jsou technický a hrozný, ale principiálně easy

Důk: Ukávejme pouze $1 \Leftrightarrow 2$. f je spojitá \Leftrightarrow

$$\forall x, y \in X_1, \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0: d_1(x, y) < \delta \Rightarrow d_2(f(x), f(y)) < \varepsilon. \Leftrightarrow$$

$$\forall x \in X_1, \forall \varepsilon \exists \delta: y \in \mathcal{U}(x, \delta) \Rightarrow f(y) \in \mathcal{U}(f(x), \varepsilon) \Leftrightarrow$$

$$\forall x \in X_1, \forall \mathcal{U}(f(x), \varepsilon) \exists \mathcal{U}(x, \delta): f[\mathcal{U}(x, \delta)] \subseteq \mathcal{U}(f(x), \varepsilon). \quad \square$$

• Ekvivalence metrik

Def: Zobrazení $f: X_1 \rightarrow X_2$ je homeomorfismus \equiv

je bijektivní, spojitá a $f^{-1}: X_2 \rightarrow X_1$ je také spojitá.

\rightarrow pokud \exists homeomorfismus $(X_1, d_1) \rightarrow (X_2, d_2)$, tak jsou tyto prostory homeomorfní ... basically isomorfní.

Def: Vlastnost je topologická \equiv je zachována homeomorfismy.

Příklady:

- konvergence - pokud x_n konverguje v X_1 , tak $f(x_n)$ konverguje v X_2 .
- otevřenost, uzavřenost, okolí, uzavřen
- spojitost (ale ne stejnoměrná spojitost!)

Def: Metriky d_1, d_2 na lince množině jsou ekvivalentní \equiv

$$\text{id} : (X, d_1) \rightarrow (X, d_2), \quad x \mapsto x$$

je homeomorfismus. Získáme tím prostor, kde všechny topologické věci fungují stejně.

Def: Metriky d_1, d_2 na lince množině jsou silně ekvivalentní \equiv

$$\exists \alpha, \beta > 0 : \alpha \cdot d_1(x, y) \leq d_2(x, y) \leq \beta \cdot d_1(x, y).$$

Isou si tedy rovni až na nějaký omezený násobek. $\sim d_1 \in \Theta(d_2)$

Tvrzení: Silně ekvivalentní metriky d_1, d_2 jsou ekvivalentní.

Důk: Zobrazení $\text{id} : (X, d_1) \rightarrow (X, d_2)$ je určitě bijekce. Máme ještě ukázat, že je spojitá, a že inverze je spojitá. Víme

$$\alpha \cdot d_1(x, y) \leq d_2(x, y) \leq \beta \cdot d_1(x, y).$$

Spojitost id :

$$\forall \varepsilon \exists \delta : d_1(x, y) < \delta \Rightarrow d_2(x, y) < \varepsilon$$

$$\rightarrow \text{zvolme } \delta := \varepsilon / \beta : d_2(x, y) \leq \beta d_1(x, y) < \beta \cdot \delta = \beta \cdot \frac{\varepsilon}{\beta} = \varepsilon.$$

Spojitost id^{-1} :

$$\forall \varepsilon \exists \delta : d_2(x, y) < \delta \Rightarrow d_1(x, y) < \varepsilon$$

$$\rightarrow \text{zvolme } \delta := \alpha \cdot \varepsilon : d_1(x, y) \leq \frac{1}{\alpha} d_2(x, y) < \frac{1}{\alpha} \delta = \frac{1}{\alpha} \alpha \varepsilon = \varepsilon. \quad \blacksquare$$

Všechné ekvivalentní metriky

• Euklidovská metrika $d_e(x, y) := \sqrt{\sum_i |x_i - y_i|^2}$

• Součtová metrika $d_s(x, y) := \sum_i |x_i - y_i|$

• Maximová metrika $d_m(x, y) := \max_i |x_i - y_i|$

} můžeme si vždy vybrat tu metricku, se kterou bude práce easy

Tvrzení: Tyto metriky jsou silně ekvivalentní.

Důk: • max. a součtová

$$d \cdot \max_i |x_i - y_i| \leq \sum_{i=0}^m |x_i - y_i| \leq \beta \cdot \max_i |x_i - y_i| \Rightarrow d=1, \beta = m$$

• max. a euklidovská

$$d \cdot \max_i |x_i - y_i| \leq \sqrt{\sum_{i=0}^m |x_i - y_i|^2} \leq \beta \cdot \max_i |x_i - y_i| \Rightarrow d=1 \quad \beta = \sqrt{m}$$

$$\sqrt{\sum_{i=0}^m |x_i - y_i|^2} \leq \sqrt{\sum_{i=0}^m (\max_i |x_i - y_i|)^2} = \sqrt{m \cdot (\max_i |x_i - y_i|)^2} = \sqrt{m} \cdot \max_i |x_i - y_i| \quad \blacksquare$$

Jaka zobrazení jsou spojitá?

Def: Pro $(X_1, d_1), \dots, (X_m, d_m)$ definujeme na kartézském součinu $\prod_{i=1}^m X_i$ metriku $d((x_1, \dots, x_m), (y_1, \dots, y_m)) := \max_i d_i(x_i, y_i)$.

Tím získáme součin prostoru (X_i, d_i) , který značíme

$$\left(\prod_{i=1}^m X_i, d \right) := \prod_{i=1}^m (X_i, d_i) = (X_1, d_1) \times (X_2, d_2) \times \dots \times (X_m, d_m).$$

Příklad: Pro reálná čísla s absolutní hodnotou $d(x, y) = |x - y|$ máme

$$(\mathbb{R}, d)^m = (\mathbb{R}^m, \max_i d(x_i, y_i)) = (\mathbb{R}^m, d_{\max}(x, y)). \dots \text{ale } d_{\max} \sim \text{eukl. m.}$$

Lemma: Projektce $\pi_j: \prod_{i=1}^m (X_i, d_i) \rightarrow (X_j, d_j), (x_1, x_2, \dots, x_m) \mapsto x_j$ je spojitá.

Dů: Chceme aby

$$\forall (x_1, \dots, x_m), (y_1, \dots, y_m) \in \prod_{i=1}^m X_i \quad \forall \varepsilon \exists \delta: d(\vec{x}, \vec{y}) < \delta \Rightarrow d_j(\pi_j(\vec{x}), \pi_j(\vec{y})) < \varepsilon.$$

$$\max_i d_i(x_i, y_i) < \delta \Rightarrow d_j(x_j, y_j) < \varepsilon$$

\Rightarrow stačí zvolit $\delta := \varepsilon$, potom

$$d_j(x_j, y_j) \leq \max_i d_i(x_i, y_i) < \delta = \varepsilon. \quad \blacksquare$$

Věta: Necht' $f_i: (Y, d) \rightarrow (X_i, d_i)$ pro $i=1, \dots, m$ jsou libovolná spojitá zobrazení.

Potom definujeme zobrazení $f: (Y, d) \rightarrow \prod_{i=1}^m (X_i, d_i)$, které splňuje

$$\pi_i \circ f = f_i, \text{ neboli } \underline{f(y) = (f_1(y), f_2(y), \dots, f_m(y))}.$$

Tvrdíme, že f je spojité.

Dů: Chceme aby

$$\forall y_1, y_2 \in Y \quad \forall \varepsilon \exists \delta: d(y_1, y_2) < \delta \Rightarrow d'(f(y_1), f(y_2)) < \varepsilon.$$

Ze spojitosti f_i víme

$$\max_i d_i(f_i(y_1), f_i(y_2)) \quad \leftarrow \text{pro všechna } f_i$$

$$\forall y_1, y_2 \in Y \quad \forall \varepsilon \exists \delta: d(y_1, y_2) < \delta \Rightarrow d_i(f_i(y_1), f_i(y_2)) < \varepsilon \quad \blacksquare$$

☀ Součet a součin spojitých zobrazení je spojitý.

☀ tím jsme dokázali, že složení spojitých zobrazení je spojité.

Důsledky: Polynomy jsou spojité.

Dů: Například pro 2 proměnné máme $P^2(x, y) = \sum_{0 \leq i, j \leq n} a_{ij} x^i y^j$.

Ale $x = \pi_1(x, y)$ a $y = \pi_2(x, y)$, takže sčítáme a násobíme spojitě věci \blacksquare

• Příklad: Lze tyto funkce spojitě dodefinovat?

1) $f(x,y) = \frac{2xy}{x^2+y^2}$... definované všude kromě $(0,0)$

co u $(0,0)$?

↳ je to funkce polynomiální \Rightarrow spojitá na celém D_f

• $f(x,0) = \frac{0}{x^2} = 0$
 • $f(x,x) = \frac{2x^2}{x^2+x^2} = 1$ } takhle nepůjde, měli bychom $f(0,0) = 0 = 1$

2) $f(x,y) = \frac{x^2y}{x^2+y^2}$

• $f(x,0) = \frac{0}{x^2} = 0$

• $f(x,x) = \frac{x^3}{2x^2} = \frac{x}{2}$, $\lim_{x \rightarrow 0} f(x,x) = 0$

} možná půjde dodefinovat $f(0,0) := 0$.

\Rightarrow ověříme z definice spojitosti, že $f_1(x,y) := \begin{cases} 0, & (x,y) = (0,0) \\ f(x,y), & \text{jinak je spojitá.} \end{cases}$

Protože f je spojitá na celém svém D_f , tak stačí ověřit bod $(0,0)$.

$\forall (x,y) \forall \epsilon \exists \delta: d((x,y), (0,0)) < \delta \Rightarrow d'(f_1(x,y), f_1(0,0)) < \epsilon.$

$\rightarrow d'$ je absolutní hodnota, d Euklidovská metrika

$\sqrt{x^2+y^2} < \delta \Rightarrow \left| \frac{x^2y}{x^2+y^2} - 0 \right| < \epsilon$

$\left| \frac{x^2y}{x^2+y^2} \right| = \frac{x^2}{x^2+y^2} \cdot |y| \leq \frac{x^2+y^2}{x^2+y^2} |y| = |y| = \sqrt{y^2} \leq \sqrt{x^2+y^2} \Rightarrow$ zvolíme $\delta := \epsilon$

\rightarrow protože Euklidovská metrika je ekvivalentní součtové, tak jsme mohli použít součtovou a dokázat to pro $|x| + |y| < \delta$.

$\left| \frac{x^2y}{x^2+y^2} \right| \leq |y| \leq |y| + |x| \Rightarrow$ zvolíme $\delta := \epsilon$.

• Stejněměrná spojitost

Def: Zobrazení $f: (X, d) \rightarrow (Y, d')$ je stejněměrně spojitá \equiv

$\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0: \forall x, y \in X: d(x, y) < \delta \Rightarrow d'(f(x), f(y)) < \epsilon.$

\Rightarrow Normální spojitost:

$\forall x, y \in X \forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0: d(x, y) < \delta \Rightarrow d'(f(x), f(y)) < \epsilon.$

☞ stejnoměrná spojitost je umocnění silnější podmínka než normální souvislost.

\rightarrow budeme ji potřebovat u více-násobných integrálů

• Parciální derivace

\mathbb{R} s absolutní hodnotou \rightarrow

\rightarrow Euklidovský prostor

Def: Reálná funkce s n proměnných je $f: U \rightarrow \mathbb{R}$, kde $U \subseteq \mathbb{E}_n$.

\rightarrow v případě f a jedné jedné proměnné byla U většinou nějaký interval, pro více proměnných je definiční obor spravidla složitější.

Def: Pro funkci $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, U je otevřená, a bod $\underline{a} \in U$ definujeme funkci $\phi_k(\underline{a}) := f(a_1, a_2, \dots, a_{k-1}, t, a_{k+1}, \dots, a_n)$.

Parciální derivace funkce f podle proměnné x_k v bodě \underline{a} je obyčejná derivace funkce ϕ_k v bodě a_k .

$$\frac{\partial f}{\partial x_k}(\underline{a}) := \frac{d\phi_k}{dt}(a_k) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\phi_k(a_k+h) - \phi_k(a_k)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a_1, \dots, a_{k-1}, a_k+h, a_{k+1}, \dots, a_n) - f(\underline{a})}{h}$$

\rightarrow basically zapomenou, že ty ostatní proměnné jsou proměnné.

Když $\frac{\partial f}{\partial x_k}(\underline{a})$ existuje pro všechna \underline{a} v nějaké oblasti U , tak dostaneme funkci $\frac{\partial f}{\partial x_k}: U \rightarrow \mathbb{R}$.

Intuice: Geometricky to je směrnice tečny funkce f v daném bodě a ve směru příslušné osy

• Jak je to se spojitostí?

- pro funkce 1 proměnné platí: derivace v bodě $a \Rightarrow$ spojitost v a .
- platí to pro parciální derivace funkce více proměnných?

\rightarrow funkce $f(x,y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2}, & (x,y) \neq (0,0) \\ 0, & (x,y) = (0,0) \end{cases}$ není v $(0,0)$ spojitá (viz. příklad)

\hookrightarrow ale má tam obě parciální derivace

$$\frac{\partial f}{\partial x}(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(0+h,0) - f(0,0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h,0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h} \cdot \frac{0}{h^2+0} = 0.$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(0,h+0) - f(0,0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(0,h)}{h} = 0.$$

\rightarrow nebo ještě hůř

$$f(x,y) = \begin{cases} 1, & x \cdot y = 0 \\ 0, & \text{jinak} \end{cases}$$

\Rightarrow EXISTENCE PARCIÁLNÍCH DERIVACÍ

NEIMPLIKUJE SPOJITOST

$$\begin{array}{c|c} 0 & 1 \\ \hline 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array}$$

f. derivace jsou všude 0

Totální diferenciál

→ protože parciální derivace neimplikují spojitost, tak budeme potřebovat něco silnějšího.

Ekvivalentní definice derivace

$$\frac{df}{dx}(a) = A \Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a+h) - f(a)}{h} = A$$

$$\Rightarrow f(a+h) \approx f(a) + Ah$$

$$\Leftrightarrow \text{pro } h \rightarrow 0 \text{ máme } f(a+h) - f(a) \rightarrow Ah$$

$$\Leftrightarrow f(a+h) - f(a) = Ah + \text{něco malého}$$

$$\Leftrightarrow \exists \text{ spojitá } \mu \text{ t.j. } \lim_{h \rightarrow 0} \mu(h) = 0 \text{ a platí}$$

$$f(a+h) - f(a) = Ah + |h| \cdot \mu(h)$$

⇒ potom opětně máme

$$\frac{f(a+h) - f(a)}{h} = A + \underbrace{\frac{|h|}{h} \cdot \mu(h)}_{\rightarrow 0}$$

Def: Pro $x \in \mathbb{R}^m$ definujeme $\|x\| := \max_i |x_i|$.

↳ potřebujeme nějak zobecnit absolutní hodnotu

↳ takže je $\|x\| = d_{\max}(x, 0)$, takže ekvivalentně můžeme

použít i Euklidovskou metriku a $\|x\|$ vnímat jako $\sqrt{x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_m^2}$.

nebo součtovou metriku
 $\|x\| = |x_1| + \dots + |x_m|$

Def: Funkce f má totální diferenciál v bodě $\underline{a} = (a_1, \dots, a_m) \equiv$

\exists funkce μ , spojitá na nějakém okolí nuly $\underline{0} \in \mathbb{R}^m$ t.j. $\mu(\underline{0}) = 0$

a \exists čísla A_1, \dots, A_m , pro která

$$f(\underline{a} + \underline{h}) - f(\underline{a}) = \sum_{i=1}^m A_i h_i + \|\underline{h}\| \cdot \mu(\underline{h}). \quad \dots \underline{h} = (h_1, h_2, \dots, h_m)$$

Nebo pomocí skalárního součinu

$$f(\underline{a} + \underline{h}) - f(\underline{a}) = \underline{A} \cdot \underline{h} + \underbrace{\|\underline{h}\| \cdot \mu(\underline{h})}_{\varrho(\underline{h})} \quad \dots \text{ekvivalentně } \varrho(\underline{h}) = o(\|\underline{h}\|)$$

$$\hookrightarrow f = o(g) \equiv \lim_{x \rightarrow 0} \frac{f(x)}{g(x)} = 0$$

Intuice: Pro funkci 1 proměnné je

$f(a+h) \approx f(a) + Ah$ lineární aproximace pomocí přímky

Pro 2 proměnné máme

$$f(a_1+h_1, a_2+h_2) \approx f(a_1, a_2) + A_1 h_1 + A_2 h_2,$$

což je lineární aproximace pomocí roviny.

Příklad: $f(x,y) = x^2 + y^2$. Ukáž, že v bodě $(1,1)$ je $A = (2,2)$.

$$f(1+h_1, 1+h_2) - f(1,1) = 2h_1 + 2h_2 + \|h\| \mu(h)$$

$$(1+h_1)^2 + (1+h_2)^2 - 2 = 2h_1 + 2h_2 + \|h\| \mu(h)$$

$$\Rightarrow \mu(h) = \frac{h_1^2 + h_2^2}{\|h\|} = \sqrt{h_1^2 + h_2^2} \Rightarrow \mu(0,0) = 0 \quad \checkmark$$

Značení: Totální diferenciál funkce f v bodě a značíme jako

$$D_f^a(\underline{h}) := \sum_{i=1}^n A_i h_i, \quad \text{čili } f(a+\underline{h}) - f(a) = D_f^a(\underline{h}) + \|h\| \mu(h)$$

\searrow je to nejdelší lineární zobrazení

Tejná rovina: Tejná rovina k funkci $f(x,y)$ v bodě $a = (a_1, a_2)$ je

$$T_f^a(x,y) = f(a_1, a_2) + D_f^a(\underbrace{x-a_1}_{h_1}, \underbrace{x-a_2}_{h_2}) = f(a_1, a_2) + A_1(x-a_1) + A_2(x-a_2).$$

Def: Gradient je operátor definovaný pro funkci $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ jako

$$\nabla f := \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \frac{\partial f}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right)$$

Věta: Necht má funkce f totální diferenciál v bodě a . Potom platí

1) f je spojitá v a

2) f má všechny parciální derivace v a , a sice $\frac{\partial f}{\partial x_i}(a) = A_i$

Důk: 1) Chceme aby

$$\forall \underline{x} \forall \varepsilon \exists \delta : d(\underline{x}, a) < \delta \Rightarrow |f(\underline{x}) - f(a)| < \varepsilon.$$

\rightarrow dosadíme do definice TD $\underline{x} = a + \underline{h} \Rightarrow \underline{h} = \underline{x} - a$

$$f(\underline{x}) - f(a) = \underline{A} \cdot (\underline{x} - a) + \|\underline{x} - a\| \mu(\underline{x} - a), \quad \text{čili}$$

$$|f(\underline{x}) - f(a)| \leq |\underline{A} \cdot (\underline{x} - a)| + \|\underline{x} - a\| \cdot |\mu(\underline{x} - a)|$$

\rightarrow když uděláme δ dostatečně malý ($\delta \rightarrow 0$), tak první strana $\rightarrow 0$ ▣

2) $\frac{\partial f}{\partial x_i}(a) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a_1, \dots, a_i + h, \dots, a_n) - f(a)}{h}$... do TD dosadíme $\bar{h} := (0, \dots, 0, h, 0, \dots, 0)$ ▣

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h} (\underline{A} \cdot \bar{h} + \|\bar{h}\| \mu(\bar{h})) =$$

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h} (A_i h + |h| \mu(\bar{h})) = A_i + \lim_{h \rightarrow 0} \frac{|h|}{h} \mu(\bar{h}) = A_i \quad \text{▣}$$

Důsledek: TD můžeme psát jako $f(a+\underline{h}) - f(a) = \nabla f(a) \cdot \underline{h} + o(\|h\|)$

\rightarrow i když ε je libovolně malé, vždy můžeme zvolit δ , aby první strana šla k nule, takže $< \varepsilon$

Příklad: $f(x,y) = \frac{x+y}{x^2+y^2} \ln(1+xy)$. Urči TD vónde, kde existuje,

... mimo $(0,0)$ existuje (protože spojité PD)

→ co v $(0,0)$?

→ Zkusíme dodefinovat $f(0,0) := 0$. Protože TD \Rightarrow spojitost, tak musíme nejprve ověřit spojitost v $(0,0)$.

$d((x,y), (0,0)) < \delta \Rightarrow |f(x,y) - f(0,0)| < \epsilon$... použijeme $d =$ součtová m

$$\left| \frac{x+y}{x^2+y^2} \ln(1+xy) \right| = \frac{|x+y|}{x^2+y^2} \cdot \left| \frac{\ln(1+xy)}{xy} \right| \cdot |xy|$$

→ zvolíme nejmenší malé δ ... $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\ln(1+x)}{x} = 1$... aby $\frac{\ln(1+xy)}{xy} \leq 2$ (věta)

• Větečné nerovnosti:

$$(x+y)^2 \leq 4(x^2+y^2)$$

$$|xy| \leq x^2+y^2$$

$$|x+y| \leq 2\sqrt{x^2+y^2} \rightarrow \text{lehce } |x+y| \leq \sqrt{2} \cdot \sqrt{x^2+y^2}$$

nebo pro velké ϵ
když ϵ není menší

$$\Rightarrow |f(x,y)| \leq \frac{|x|+|y|}{x^2+y^2} \cdot 2 \cdot (x^2+y^2) \leq 2 \underbrace{(|x|+|y|)}_{d(x,y)} \Rightarrow \delta := \frac{\epsilon}{2} \quad \checkmark$$

Takže f je v 0 spojitá... má tam TD?

$$f(0+h_1, 0+h_2) - f(0,0) = f(h_1, h_2) = \frac{\partial f}{\partial x}(0,0) h_1 + \frac{\partial f}{\partial y} h_2 + \|h\| \cdot \mu(h)$$

→ $f(x,0) = \frac{x}{x^2} \ln(1) = 0 = f(0,y) \Rightarrow$ na osách je f nulová! \perp_0
 \Rightarrow PD tam jsou nulové

→ $f(h_1, h_2) = \|h\| \mu(h) \Rightarrow \mu(h) = \frac{f(h_1, h_2)}{\|h\|}$, chci $\lim_{\|h\| \rightarrow 0} \mu(h) = 0$

$$\lim_{\|h\| \rightarrow 0} \mu(h) = \lim_{\|h\| \rightarrow 0} \frac{h_1+h_2}{h_1^2+h_2^2} \ln(1+h_1 h_2) \cdot \frac{1}{|h_1+h_2|} \stackrel{?}{=} 0$$

↳ nepotí to, protože pro $h_1 = h_2$ máme

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{2h}{2h^2} \cdot \frac{\ln(1+h^2)}{2|h|} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\ln(1+h^2)}{h^2} \cdot \lim_{h \rightarrow 0} \frac{h}{2|h|} = \frac{1}{2} \lim_{h \rightarrow 0} \frac{h}{|h|}$$

$h > 0 \dots \frac{1}{2}$

neexistuje

$h < 0 \dots -\frac{1}{2}$

\Rightarrow f není možné v $(0,0)$ dodefinovat tak, aby tam měla TD

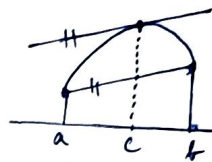
Spojité parciální derivace \Rightarrow TD

Věta: Necht' $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ a necht' f má na nějakém $\underline{a} \in \mathbb{R}^m$ PD.

- 1) sou-li tyto PD omezené, potom je f v bodě \underline{a} spojitá.
- 2) sou-li tyto PD spojité v \underline{a} , potom má f v bodě \underline{a} TD.

Lemma (Lagrangeova věta): Necht' f je spojité na intervalu $[a, b]$ a má na (a, b) derivaci. Potom $\exists c \in (a, b)$ t.j.

$$f'(c) = \frac{f(b) - f(a)}{b - a} \quad \text{neboli} \quad f(b) - f(a) = f'(c)(b - a)$$



nebo také $\exists 0 < \theta < 1$: $f(b) - f(a) = f'(a + \theta(b - a))(b - a)$.

Důk: Pro $\underline{h} = (h_1, \dots, h_m)$ označíme

$$\underline{h}^0 := (0, 0, \dots, 0) = \underline{0}$$

$$\underline{h}^1 := (h_1, 0, \dots, 0)$$

$$\underline{h}^2 := (h_1, h_2, 0, \dots, 0)$$

ať na konec $\underline{h}^m := (h_1, \dots, h_m) = \underline{h}$

BÚNO $\underline{a} = \underline{0}$. Pokud $\underline{a} \neq \underline{0}$, tak $g(x_1, \dots, x_m) := f(x_1 + a_1, \dots, x_m + a_m)$ je komutací f tak, aby $g(\underline{0}) = f(\underline{a})$. Takže pro 2) stačí dovézt

$$f(\underline{h}) - f(\underline{0}) = \nabla f(\underline{0}) \cdot \underline{h} + o(\|\underline{h}\|). \quad \text{Máme}$$

$$\begin{aligned} \rightarrow f(\underline{h}) - f(\underline{0}) &= f(\underline{h}^m) - f(\underline{h}^{m-1}) + f(\underline{h}^{m-1}) - f(\underline{h}^{m-2}) + \dots + f(\underline{h}^1) - f(\underline{h}^0) \\ &= \sum_{k=1}^m f(\underline{h}^k) - f(\underline{h}^{k-1}) \quad \Rightarrow \quad P_k := f(\underline{h}^k) - f(\underline{h}^{k-1}) \end{aligned}$$

Definujme

$$\varphi^k(t) := f(h_1, h_2, \dots, h_{k-1}, t, 0, \dots, 0)$$

DŮKAZ 2)

Takže podle Lagrangeovy věty

$$P_k = \varphi^k(h_k) - \varphi^k(0) = h_k \cdot (\varphi^k)'(\theta_k h_k), \quad \text{pro } \theta_k \in (0, 1)$$

$$= h_k \frac{\partial f}{\partial x_k}(h_1, h_2, \dots, h_{k-1}, \theta_k h_k, 0, \dots, 0)$$

\rightarrow k -tý kanonický vektor

$$= \frac{\partial f}{\partial x_k}(\underline{\theta}^k) h_k, \quad \text{pro } \underline{\theta}^k := \underline{h}^{k-1} + \theta_k h_k \underline{e}^k$$

$$\Rightarrow f(\underline{h}) - f(\underline{0}) = \sum_{k=1}^m P_k = \sum_{k=1}^m \frac{\partial f}{\partial x_k}(\underline{\theta}^k) h_k = \underbrace{\sum_{k=1}^m \frac{\partial f}{\partial x_k}(\underline{0}) h_k}_{\nabla f(\underline{0}) \cdot \underline{h}} + \underbrace{\sum_{k=1}^m \left(\frac{\partial f}{\partial x_k}(\underline{\theta}^k) - \frac{\partial f}{\partial x_k}(\underline{0}) \right) h_k}_{\mu(\underline{h})}$$

\rightarrow obýrná věta $\lim_{\|\underline{h}\| \rightarrow 0} \frac{\mu(\underline{h})}{\|\underline{h}\|} = 0$

\rightarrow zřejmá věta

$$\|\underline{h}\| \rightarrow 0 \Rightarrow \underline{\theta}^k \rightarrow \underline{0} \Rightarrow \frac{|\mu(\underline{h})|}{\|\underline{h}\|} \leq \sum_{k=1}^m \left| \frac{\partial f}{\partial x_k}(\underline{\theta}^k) - \frac{\partial f}{\partial x_k}(\underline{0}) \right| \cdot \frac{|\underline{h}_k|}{\|\underline{h}\|} \rightarrow 0.$$

\hookrightarrow je spojitelá $\frac{\partial f}{\partial x_k}$ v bodě $\underline{a} = \underline{0}$

* DŮKAZ 1) Víme.

$$f(\underline{h}) - f(\underline{Q}) = \sum_{k=1}^m \frac{\partial f}{\partial x_k}(\Theta^k) |h_k|$$

→ abychom ukázali, že f je v $\underline{a} = \underline{Q}$ spojitá, tak

$$\forall \underline{h} \in \mathbb{R}^m \quad \forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta: d(\underline{h}, \underline{0}) > \delta \Rightarrow d(f(\underline{h}), f(\underline{Q})) < \varepsilon$$

→ čili chceme aby pro $\underline{h} \rightarrow \underline{Q}$ bylo $|f(\underline{h}) - f(\underline{Q})| \rightarrow 0$.

$$|f(\underline{h}) - f(\underline{Q})| \leq \sum_{k=1}^m \left| \frac{\partial f}{\partial x_k}(\Theta^k) \right| |h_k|.$$

→ protože PD jsou omezené nějakou konstantou C , takže

$$\leq C \cdot \sum_{k=1}^m |h_k| = C \cdot \|\underline{h}\|,$$

kdž se za $\|\underline{h}\|$ zvolíme euklidovskou metriku.

→ Nyní zřejmé kdž $\|\underline{h}\| \rightarrow 0$, takže $|f(\underline{h}) - f(\underline{Q})| \rightarrow 0$. ■

Důležité: Spojití PD \Rightarrow TD \Rightarrow PD

Def: Pro $U \subseteq \mathbb{R}^n$ značí $C^k(U)$ třída funkcí, které mají spojití všechny parciální derivace až po k -tý řád pro $\forall a \in U$.

\Rightarrow Další požad $f \in C^1(U)$, potom má f na U spojité PD.

• Směrová parciální derivace

\rightarrow klasické PD jsou směrnice řečen ve směru dané osy.

Def Derivace funkce $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, U je otevřená, ve směru $\underline{v} \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$
 \underline{v} bodě $\underline{a} \in \mathbb{R}^n$ je číslo

$$\frac{\partial f}{\partial \underline{v}}(\underline{a}) := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\underline{a} + h \cdot \underline{v}) - f(\underline{a})}{h} \quad \text{značí se též } f'_{\underline{v}}(\underline{a}) \text{ nebo } D_{\underline{v}} f(\underline{a}).$$

👁: Pokud definujeme $g(t) := f(\underline{a} + t \cdot \underline{v})$, tak $\frac{\partial f}{\partial \underline{v}}(\underline{a}) = g'(0)$.

DE: $g'(0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{g(h) - g(0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\underline{a} + h \cdot \underline{v}) - f(\underline{a})}{h} = \frac{\partial f}{\partial \underline{v}}(\underline{a}).$ ■

Tvrzení: Pokud $f \in C^1$, potom pro směrovou derivaci platí

* $\frac{\partial f}{\partial \underline{v}}(\underline{a}) = \nabla f(\underline{a}) \cdot \underline{v} \rightarrow$ skalární součin

Intuice: Pokud $f \in C^1$, potom má v bodě \underline{a} TD, takže místo toho, abychom zkoumali chování f ve směru \underline{v} od \underline{a} , tak zkoumáme chování lineární aproximace f v \underline{a} ve směru \underline{v} .

• Geometrický význam gradientu

\rightarrow klasická derivace = míra změny \Rightarrow kladná - roste
záporná - klesá
nulová - stagnuje

\Rightarrow vektor $\nabla f(\underline{a})$ ukazuje ve směru nejrychlejšího růstu funkce f od toho bodu \underline{a} .

\Rightarrow pokud jsem v sedle / extrému, tak $\nabla f(\underline{a}) = \underline{0}$.

\Rightarrow pokud $\frac{\partial f}{\partial \underline{v}}(\underline{a}) = \nabla f(\underline{a}) \cdot \underline{v} = 0$, tak $\nabla f(\underline{a}) \perp \underline{v}$,

takže \underline{v} ukazuje ve směru ústevnice f

\hookrightarrow ústevnice je množina všech bodů, kde f má stejnou hodnotu

\hookrightarrow f se na té ústevnici nemění \Rightarrow směrová derivace = 0.

* Důležité: Pokud má f v bodě \underline{a} derivaci ve směru $\underline{h} = (h_1, h_2, \dots, h_n)$, ale takle derivace není lineární kombinací složek \underline{h} , tak f v \underline{a} nemá TD.

• Počítání parciálních derivací

- aritmetická pravidla (sčítání, konstantní násobek) fungují stejně jako pro obyčejné derivace ... protože PD vlastně je obyčejná derivace.

• PD složené funkce

Věta: Necht funkce $g_k(x)$ pro $k=1, \dots, m$ mají ^{vlastní} derivace v bodě $b \in \mathbb{R}$.

Definujeme $g(x) := (g_1(x), g_2(x), \dots, g_m(x))$. Označíme $a := g(b)$.

Potom má funkce $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ v bodě a TD, potom má funkce

$$F(x) := f(g(x)) = f(g_1(x), \dots, g_m(x))$$

derivaci v bodě b , a sice

tohle jsme nedefinovali, ale snad je zřejmé, co to znamená

RR:
$$F'(b) = \sum_{k=1}^m \frac{\partial f}{\partial x_k} \cdot g'_k(b) = \nabla f(g(b)) \cdot g'(b) \rightarrow \text{skalární součin}$$

$$\frac{1}{h}(F(b+h) - F(b)) = \frac{1}{h}(f(g(b+h)) - f(g(b))) \dots \text{tohle pro } h \rightarrow 0 \text{ je } F'(b)$$

Protože F má v bodě $a = g(b)$ TD, tak

$$\begin{aligned} f(g(b+h)) - f(g(b)) &= f(g(b) + g(b+h) - g(b)) - f(g(b)) = f(a + \underline{h}) - f(a) \\ &= \nabla f(a) \cdot \underline{h} + \mu(\underline{h}) \cdot \|\underline{h}\|, \text{ kde } \lim_{\|\underline{h}\| \rightarrow 0} \mu(\underline{h}) = 0. \end{aligned}$$

$\hookrightarrow \underline{h} := g(b+h) - g(b)$

Vydělíme h a pro $\|\underline{h}\|$ použijeme maximovou metriku

$$\frac{1}{h}(F(b+h) - F(b)) = \nabla f(a) \cdot \frac{g(b+h) - g(b)}{h} + \mu(\underline{h}) \cdot \frac{1}{h} \cdot \max_k |g_k(b+h) - g_k(b)|$$

Když $h \rightarrow 0$, tak máme

$$F'(b) = \underbrace{\nabla f(a) \cdot g'(b)}_{\text{to co chceme}} + \underbrace{\mu(\underline{h})}_{*} \cdot \underbrace{\max_k |g'_k(b)|}_{\text{omezené}}$$

podle věty o spojitosti

* g_k mají v b derivaci, takže jsou v b spojité $\Rightarrow g$ je v b také spojitá
 \Rightarrow když $h \rightarrow 0$, tak $g(b+h) \rightarrow g(b)$, takže $\underline{h} \rightarrow 0 \Rightarrow \mu(\underline{h}) \rightarrow 0$ ■

Příklad:

$$f(x, y) = \sin(xy), \quad g_1(x) = \ln(x), \quad g_2(x) = x^2$$

$$\Rightarrow F(x) := f(g_1(x), g_2(x)) = \sin(\ln(x) \cdot x^2) \Rightarrow \text{určí } F'(x)$$

$$F'(x) = \nabla f(g(x)) \cdot g'(x) = \left\langle (y \cos(xy), x \cos(xy)) (\ln(x), x^2); \left(\frac{1}{x}, 2x\right) \right\rangle$$

$$= \frac{1}{x} \cdot x^2 \cos(x^2 \ln(x)) + 2x \cdot \ln(x) \cos(x^2 \ln(x))$$

normálně: $F'(x) = \cos(\ln(x) \cdot x^2) \cdot \left(\frac{1}{x} x^2 + \ln(x) \cdot 2x\right)$ ✓

Věta (Řetězové pravidlo): Necht' mají funkce $g_k: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ pro $k=1, \dots, m$ parciální derivace v $\underline{a} = (a_1, \dots, a_n)$. Definujeme $g(\underline{a}) := (g_1(\underline{a}), g_2(\underline{a}), \dots, g_m(\underline{a}))$. Označme $\underline{a} := g(\underline{a})$. Pokud má funkce $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ v bodě $\underline{a} \in \text{TD}$, potom funkce

$$F(\underline{a}) := f(g(\underline{a})) = f(g_1(\underline{a}), \dots, g_m(\underline{a}))$$

má v \underline{a} všechny parciální derivace, a sice

$$\frac{\partial F(\underline{a})}{\partial a_i} = \sum_{k=1}^m \frac{\partial f(\underline{a})}{\partial x_k} \cdot \frac{\partial g_k(\underline{a})}{\partial a_i}$$

Důk: Sledujeme

$$\mathbb{R}^n \xrightarrow{g} \mathbb{R}^m \xrightarrow{f} \mathbb{R}$$

$$\frac{\partial F(\underline{a})}{\partial a_i} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{F(a_1, \dots, a_{i-1}, a_i+h, a_{i+1}, \dots, a_n) - F(\underline{a})}{h} =$$

$$= \underline{\phi}'(a_i), \text{ kde } \underline{\phi}(x) := F(a_1, \dots, a_{i-1}, x, a_{i+1}, \dots, a_n) = F(\underline{a} + \underline{e}^i(x - a_i))$$

Abychom mohli použít předchozí větu, tak definujeme

$$\hat{g}_k(x) := g_k(\underline{a} + \underline{e}^i(x - a_i)) \quad \text{a} \quad \hat{g}(x) := (\hat{g}_1(x), \dots, \hat{g}_m(x))$$

Takže $\hat{g}_k(a_i) = g_k(\underline{a})$ a $\hat{g}(a_i) = \underline{a}$. Máme

$$\underline{\phi}(x) = F(\underline{a} + \underline{e}^i(x - a_i)) = f(g(\underline{a} + \underline{e}^i(x - a_i))) = f(\hat{g}(x))$$

$$\Rightarrow \underline{\phi}'(a_i) = \nabla f(\hat{g}(a_i)) \cdot \hat{g}'(a_i) = \sum_{k=1}^m \frac{\partial f(\underline{a})}{\partial x_k} \cdot \hat{g}_k'(a_i)$$

Lenomže $\hat{g}_k'(a_i) = \frac{\partial g_k}{\partial a_i}(\underline{a})$... to je doslova definice PD. ▣

Značení: Řetězové pravidlo je možné zapsat jako násobení matic, pokud trochu zobecníme gradient.

Def: Gradientem funkce $f = (f_1, f_2, \dots, f_m): \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, kde $f_k: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ rozumíme matici $m \times n$

$$\nabla f = \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \right)_{\substack{i=1, \dots, m \\ j=1, \dots, n}} = (\nabla f_1, \nabla f_2, \dots, \nabla f_m)^T \begin{matrix} \rightarrow \text{řádkový gradient} \\ \rightarrow \text{transponovaná} \end{matrix} \begin{pmatrix} \vdots \\ \vdots \end{pmatrix}$$

Ekvivalentně můžeme tedy řetězové pravidlo zapsat jako

$$\underline{\nabla}(g \circ f) = (\nabla f)(g) \cdot \nabla g \quad \rightarrow \text{používáme } (g \circ f)(x) = f(g(x))$$

\rightarrow pro funkce jedné proměnné to je prostě $\frac{d}{dx}(g \circ f) = f'(g) \cdot g'$

Příklad $f(x, y) = x e^{x+y}$, $g_1(r, \theta) = r \cdot \cos \theta$, $g_2(r, \theta) = r \cdot \sin \theta$

\Rightarrow složení $F(r, \theta) := f(g_1(r, \theta), g_2(r, \theta)) = r \cos \theta \cdot e^{r(\cos \theta + \sin \theta)}$

$$\mathbb{R}^2 \xrightarrow{g = (g_1, g_2)} \mathbb{R}^2 \xrightarrow{f} \mathbb{R}$$

$t = (r, \theta) \qquad a = g(t) \qquad f(a) = f(g(t))$

Podmínky:
 f má spojité PD \Rightarrow TD
 g_1, g_2 mají PD
 \Rightarrow můžeme řešit

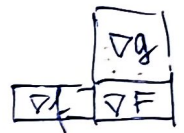
$$\nabla f(x, y) = (e^{x+y} + x \cdot e^{x+y}, x \cdot e^{x+y})$$

$$\left. \begin{aligned} \nabla g_1(r, \theta) &= (\cos \theta, -r \sin \theta) \\ \nabla g_2(r, \theta) &= (\sin \theta, r \cos \theta) \end{aligned} \right\} \nabla g = \begin{pmatrix} \nabla g_1 \\ \nabla g_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -r \sin \theta \\ \sin \theta & r \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$\nabla F = \nabla(g \circ f) = (\nabla f)(g) \cdot \nabla g = (\nabla f)(r \cos \theta, r \sin \theta) \cdot \nabla g$$

$$\Rightarrow \frac{\partial F}{\partial r} = (1 + r \cos \theta) \cdot e^{r(\cos \theta + \sin \theta)} \cdot \cos \theta + r \cos \theta \cdot e^{r(\cos \theta + \sin \theta)} \cdot \sin \theta$$

$$\frac{\partial F}{\partial \theta} = (1 + r \cos \theta) \cdot e^{r(\cos \theta + \sin \theta)} \cdot (-r \sin \theta) + r \cos \theta \cdot e^{r(\cos \theta + \sin \theta)} \cdot r \cos \theta$$



Příklad: Dokažte vzorce pro obyčejnou derivaci součinu a podílu funkcí 1 proměnné.

• součin: $f(x), g(x) \Rightarrow h(u, v) = u \cdot v$

$$\Rightarrow f \cdot g = h(f, g)$$

$$\Rightarrow (f \cdot g)' = \left(\frac{\partial h}{\partial u}(f, g), \frac{\partial h}{\partial v}(f, g) \right) \cdot \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial g}{\partial x} \end{pmatrix} = (g, f) \cdot \begin{pmatrix} f' \\ g' \end{pmatrix} = f'g + fg'$$

• podíl $f(x), g(x) \Rightarrow h(u, v) = \frac{u}{v}$

$$\Rightarrow \frac{f}{g} = h(f, g)$$

$$\frac{\partial h}{\partial u} = \frac{1}{v}, \quad \frac{\partial h}{\partial v} = -\frac{u}{v^2}$$

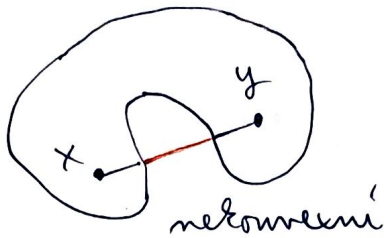
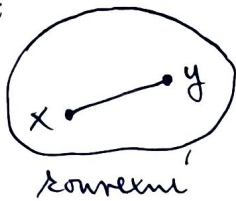
$$\Rightarrow \left(\frac{f}{g} \right)' = \frac{1}{g} \cdot f' - \frac{f}{g^2} g' = \frac{f'g - fg'}{g^2}$$

• Lagrangeova věta pro více proměnných

Def: Podmnožina $U \subseteq \mathbb{E}_m$ je konvexní \equiv

$$\forall \underline{x}, \underline{y} \in U: \forall \lambda \in [0, 1]: (1-\lambda)\underline{x} + \lambda\underline{y} = \underline{x} + \lambda(\underline{y} - \underline{x}) \in U.$$

Ukázka:



parametrická rovnice úsečky $x \rightarrow y$

Opakování: Lagrangeova věta v jedné proměnné říká následující.

Nechť f je spojitá na intervalu $[a, b]$ a má na (a, b) derivaci.

Pak existuje $c \in (a, b)$ splňující 1. Leibniz. $\exists \theta \in (0, 1)$ splňující

$$f(b) - f(a) = f'(c)(b-a)$$

$$f(b) - f(a) = f'(a + \theta(b-a))(b-a).$$

→ actually derivative
→ spojité

Věta: Nechť $f: U \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$, U je konvexní a otevřená, $f \in C^1(U)$.

Potom pro libovolné dva body $\underline{a}, \underline{b} \in U$ $\exists \theta \in (0, 1)$ s.t.

$$f(\underline{b}) - f(\underline{a}) = \nabla f(\underline{a} + \theta(\underline{b} - \underline{a}))(\underline{b} - \underline{a}). \quad \rightarrow \underline{a} + \theta(\underline{b} - \underline{a}) = \underline{c} \in \text{úsečka } \underline{a} \rightarrow \underline{b}$$

Důk: Definujme $g_\lambda(\lambda) := \underline{a}_\lambda + \lambda(\underline{b}_\lambda - \underline{a}_\lambda)$ a $g(\lambda) := (g_1(\lambda), \dots, g_m(\lambda)) = \underline{a} + \lambda(\underline{b} - \underline{a})$

Dále $F(\lambda) := f(g(\lambda)) = f(\underline{a} + \lambda(\underline{b} - \underline{a}))$. Podle řetězového pravidla

$$F'(\lambda) = (\nabla f)(g(\lambda)) \cdot g'(\lambda) \quad \rightarrow g'_\lambda(\lambda) = \underline{b}_\lambda - \underline{a}_\lambda \Rightarrow \underline{g}'(\lambda) = \underline{b} - \underline{a}$$

Všimněme si, že $F(1) = f(\underline{b})$ a $F(0) = f(\underline{a})$. Navíc má F pouze jednu proměnnou, takže podle obvyklé L.v. $\exists \theta \in (0, 1)$ splňující

$$f(\underline{b}) - f(\underline{a}) = F(1) - F(0) = F'(\theta) \cdot (1-0) = F'(\theta)$$

$$= (\nabla f)(g(\theta)) \underline{g}'(\theta) = \nabla f(\underline{a} + \theta(\underline{b} - \underline{a}))(\underline{b} - \underline{a}). \quad \blacksquare$$

Poznámka: Tato formule se často píše ve tvaru $\underline{b} = \underline{x} + \underline{h}$, $\underline{a} = \underline{x} \Rightarrow \underline{b} - \underline{a} = \underline{h}$

$$\underline{f}(\underline{x} + \underline{h}) - \underline{f}(\underline{x}) = \nabla \underline{f}(\underline{x} + \theta \underline{h}) \cdot \underline{h}, \quad \text{pro nějaký } \theta \in (0, 1).$$

V porovnání s TD:

$$\underline{f}(\underline{x} + \underline{h}) - \underline{f}(\underline{x}) = \nabla \underline{f}(\underline{x}) \cdot \underline{h} + o(\|\underline{h}\|)$$

→ když $\|\underline{h}\| \rightarrow 0$, tak jsou tyto formule stejné.

• Záměrnost pořadí parciálních derivací

Známe: Parciální derivace vyšších řádů známe jako

$$\frac{\partial}{\partial x_2} \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \right) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1}$$

Pokud vícekrát za sebou derivujeme podle té samé proměnné, tak píšeme

$$\frac{\partial^3 f}{\partial x \partial x \partial x} = \frac{\partial^3 f}{\partial x^3}$$

Věta: Necht' $f(x, y): U \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ a $f \in C^2(U)$. Potom na U platí

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} \quad \text{neboli } \forall \underline{a} \in U: \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(\underline{a}) = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(\underline{a})$$

Dů: Pokud na chvíli zapomeneme, že v definici PD je limita, tak máme

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = \frac{f(x+h, y) - f(x, y)}{h} \rightarrow \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{1}{h} \left(\frac{\partial f}{\partial x}(x, y+h) - \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) \right)$$

Obdobně to můžeme udělat pro $\partial y \rightarrow \partial x$ a dostaneme výraz

$$\frac{1}{h^2} (f(x+h, y+h) - f(x, y+h) - f(x+h, y) + f(x, y)) =: F(h)$$

Není probléme (v obecném případě), že $\lim_{h \rightarrow 0} F(h) = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}$, protože v definici PD je limita, takže to vlastně je limita v limitě.

Zafixujeme h a definujeme

$$\left. \begin{aligned} \varphi(y) &:= f(x+h, y) - f(x, y) \\ \psi(x) &:= f(x, y+h) - f(x, y) \end{aligned} \right\} \begin{aligned} F(h) &= \frac{1}{h^2} (\varphi(y+h) - \varphi(y)) & (1) \\ F(h) &= \frac{1}{h^2} (\psi(x+h) - \psi(x)) & (2) \end{aligned}$$

Zkusme upravit (1). Funkce $\varphi \in C^1$, takže můžeme dosadit do obvyklé Lagrangovy formule a pro nějaké $\theta_1 \in (0, 1)$ máme

$$F(h) = \frac{1}{h^2} (\varphi(y+h) - \varphi(y)) = \frac{1}{h^2} \varphi'(y + \theta_1 h) \cdot h = \frac{1}{h} \left(\frac{\partial f}{\partial y}(x+h, y+\theta_1 h) - \frac{\partial f}{\partial y}(x, y+\theta_1 h) \right)$$

Protože $\frac{\partial f}{\partial y} \in C^1$, lze opět podle L.V. - tentokrát měníme proměnnou x

$$F(h) = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y}(x + \theta_2 h, y + \theta_1 h) \right) = * \quad \rightarrow \text{jde to přes obvyklou} \Rightarrow \text{U nemusem být souhlas}$$

pro nějaká θ_1, θ_2 mezi 0 a 1. Rovnice (2) dá podobně

$$F(h) = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial x}(x + \theta_2 h, y + \theta_1 h) \right) = \square$$

Pro $h \rightarrow 0$ máme $(x + \theta_2 h, y + \theta_1 h) \rightarrow (x, y)$. Protože $\frac{\partial f}{\partial y}$ je spojitá, tak

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x + \theta_2 h, y + \theta_1 h) \rightarrow \frac{\partial f}{\partial y}(x, y). \text{ Navíc protože } \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) \text{ je spojitá, tak}$$

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y}(x + \theta_2 h, y + \theta_1 h) \right) \rightarrow \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) \right). \text{ Obdobně pro (2). Čili } \frac{\partial f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial f}{\partial x \partial y}$$

Důsledek: Necht' $f: U \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$, $f \in C^k(U)$. Potom hodnoty parciálních derivací do řádu k na U nezávisí na pořadí derivování.

Také pro $r \leq k$ jsou všechny PD řádu r rovné

$$\frac{\partial^r f}{\partial x_1^{r_1} \partial x_2^{r_2} \dots \partial x_m^{r_m}}, \text{ kde } r_1 + r_2 + \dots + r_m = r.$$

• Kompaktní metrické prostory

→ nejprve krocha opakování

Def: Kompaktní interval je uzavřený omezený interval. $[a, b]$ $a, b \in \mathbb{R}$

Věta (Bolzano-Weierstrassova): Z každé posloupnosti na kompaktním intervalu je možno vybrat konvergentní podposloupnost.

Dů:

Lemma: Každá reálná posloupnost má monotónní podposloupnost.

Důsledek: Necht' $(a_n) \subset [a, b]$ a (b_n) je její omezená podposloupnost.

(b_n) je omezená a monotónní \Rightarrow konverguje ke svému supremu / infimu

→ navíc $\because [a, b]$ je kompaktní, takže konverguje k nějakému $x \in [a, b]$.

Dů: Necht' $(a_n) \subset \mathbb{R}$, najdeme monotónní podposloupnost. Definujme

$$M := \{m \in \mathbb{N} \mid \forall n \geq m: a_n \geq a_m\} \dots 5 \in M \Leftrightarrow a_5 \geq a_6, a_7, a_8, \dots$$

• Pokud je M nekonečná, potom prvky M tvoří posloupnost $m_1 > m_2 > m_3 > \dots$

$\Rightarrow a_{m_k} \geq a_{m_{k+1}} \Rightarrow (a_{m_k})_k$ je klesající

• Pokud je M konečná, takže necht' $m_1 > \max(M)$. Zřejmě $m_1 \notin M$, takže $\exists m_2 > m_1: a_{m_2} > a_{m_1}$. Protože $m_2 \notin M$, takže $\exists m_3 > m_2: a_{m_3} > a_{m_2}$ atd.

Dostaneme rostoucí posloupnost $(a_{m_k})_k$. ■

→ Tato věta nám dává zobecnitelnou charakterizaci kompaktních intervalů

→ další užitečné věty z MA1:

Teorem: Pokud $(a_n) \subset \mathbb{R}$ konverguje k A , potom každá podposloupnost (a_n) také konverguje k A .

Def: Necht (X, d) je m.p. Množina $A \subseteq X$ je kompaktní $\equiv \forall$ posloupnost v A obsahuje konvergentní podposloupnost, jejíž limita leží v A .

→ pokud m.p. (X, d) nazveme kompaktním, tak tím myslíme, že X je komp.

Twzení: Necht (X, d) je kompaktní m.p. Potom pro libovolnou $Y \subseteq X$ platí
 Y je kompaktní $\Leftrightarrow Y$ je uzavřená.

Důk: \Rightarrow : Pro spor necht Y není uzavřená. Potom \exists posloupnost $(y_n) \subset Y$ t.j. $y := \lim_n y_n \notin Y$. Takže každá podposloupnost (y_n) také konverguje k $y \Rightarrow (y_n)$ nemá podposl. konvergentní v $Y \Rightarrow Y$ není kompaktní. \Leftarrow

\Leftarrow : Necht $(y_n) \subset Y$. Ale (y_n) je současně i posloupnost v X a X je kompaktní, takže (y_n) obsahuje konvergentní podposloupnost a z uzavřenosti Y je tato limita v Y . \blacksquare

Twzení: Necht (X, d) je libovolný (ne nutně kompaktní) metrický prostor. Potom každá kompaktní $Y \subseteq X$ je uzavřená.

Důk: Necht posloupnost $(y_n) \subset Y$ konverguje k $y \in X$. Y je kompaktní, takže (y_n) obsahuje konvergentní podposloupnost, jejíž limita leží v Y . Ale protože (y_n) konverguje, tak tato limita = y , takže ve skutečnosti $y \in Y$. \blacksquare

Věta: Součin konečné mnoha kompaktních prostorů je kompaktní.

Důk: \odot stačí se dovézt pro 2 prostory, protože součin prostorů je asociativní

$$(X_1, d_1) \times (X_2, d_2) \times (X_3, d_3) = [(X_1, d_1) \times (X_2, d_2)] \times (X_3, d_3)$$

Necht (X, d_1) a (Y, d_2) jsou kompaktní a necht $((x_n, y_n))_n \subset X \times Y$.

Chceme najít nějakou konvergentní podposloupnost.

1, zvolme konvergentní podposloupnost $(x_{m_k})_k \subset (x_n)_n$

\hookrightarrow ale odpovídající $(y_{m_k})_k \subset (y_n)_n$ konvergentní být nemusí

2, zvolme konvergentní podposloupnost $(y_{m_k})_k \subset (y_n)_n$

\hookrightarrow odpovídající $(x_{m_k})_k \subset (x_n)_n$ konvergentní je $\because (y_{m_k})_k$ je konvergentní

$\Rightarrow ((x_{m_k}, y_{m_k}))_k \subset ((x_n, y_n))_n$ je hledaná konvergentní podposloupnost. \blacksquare

\rightarrow Tady jsme kompaktní prostory charakterizovali pomocí uzavřenosti, nyní omezenost.

Def: Necht (X, d) je m. p. Množinu $A \subseteq X$ je omezená \equiv
 $\exists x_0 \in X \exists K > 0 : A \subseteq U(x_0, K) = \{y \in X \mid d(x_0, y) < K\}$

\rightarrow čili A lze uzavřít do nějaké koule

\odot A je omezená $\Leftrightarrow \exists K > 0 : \forall x, y \in A : d(x, y) < K$.

\rightarrow pokud o m. p. (X, d) řekneme, že je omezený, tak tím myslíme, že X je omezená

Tvrzení: Necht (X, d) je m. p. Potom každá kompaktní $A \subseteq X$ je omezená.

Dě: Pro spor necht A není omezená. To znamená, že

$$\forall x_0 \in X \forall K > 0 : A \not\subseteq U(x_0, K).$$

Tedy $\exists x \in A$ s. t. $d(x, x_0) > K$. Zvolím si x_0 libovolně a pro $\forall m \in \mathbb{N}$ vyberu x_m tak, aby $d(x_m, x_0) > m$. Protože A je kompaktní, tak

\exists podposloupnost $(\tilde{x}_m)_m \subset (x_m)_m$ konvergentní k nějakému $y \in A$.

$$\Rightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists m_0 \in \mathbb{N} \forall m \geq m_0 : d(\tilde{x}_m, y) < \varepsilon.$$

Tobto musí platit pro nekonečně mnoho m . Takže pro $m \rightarrow \infty$ máme podle Δ -nerovnosti

$$\underbrace{d(\tilde{x}_m, x_0)}_{\rightarrow \infty} \leq \underbrace{d(\tilde{x}_m, y)}_{< \varepsilon} + \underbrace{d(y, x_0)}_{\text{pevné číslo} \in \mathbb{R}}$$



Shrnuti: Pokud je $Y \subseteq (X, d)$ kompaktní, tak je uzavřená a omezená.

Euklidovské kompaktní prostory

Věta: Množina $Y \subseteq \mathbb{E}_m$ je kompaktní \Leftrightarrow je uzavřená a omezená.

Dě: Směr \Rightarrow už víme.

\Leftarrow : Jelikož je Y omezená, tak ji můžeme zavřít do nějaké velké koule. Formálně $Y \subseteq J \subseteq \mathbb{E}_m$, kde J je součin n kompaktních intervalů $[a_i, b_i]$. Protože kompaktní intervaly jsou kompaktní, tak jejich součin je také kompaktní. Jelikož je Y uzavřená v \mathbb{E}_m , tak je uzavřená i v podprostoru $J \subseteq \mathbb{E}_m$. Protože je J kompaktní a Y uzavřená v J , tak je Y kompaktní v J . Zřejmě je tedy kompaktní i v \mathbb{E}_m .

• Věta o kompaktnosti a spojitosti

- víme, že vosa uzavřené množiny ve spojitěm zobrazení je vždy uzavřená
- předtím je definiční obor našeho zobrazení kompaktní, což to platí i po obrazu.

Tvrzení: Necht' $f: (X, d_1) \rightarrow (Y, d_2)$ je spojité zobrazení.

Předtím je $A \subseteq X$ kompaktní, takže je $f[A]$ také kompaktní.

DĚ: Necht' $A \subseteq X$ je kompaktní a $(y_n)_n \subset f[A]$. Chceme najít nějakou konvergentní pod posloupnost $(y_{n_k})_k$ s limitou v $f[A]$.

⇒ Zvolme x_n tak, aby $y_n = f(x_n)$. Potom posloupnost $(x_n)_n \subset A$ má konvergentní podposloupnost $(x_{n_k})_k$ s limitou $a \in A$.

⇒ Protože f je spojitá, takže $(f(x_{n_k}))_k \subset f[A]$ také konverguje a její limita je $f(a) \in f[A]$. Je to tedy ta hledaná podposloupnost. ■

Věta: Necht' $f: (X, d) \rightarrow \mathbb{R}$ je spojitá funkce a $A \subseteq X$ kompaktní.

Potom f nabývá na A maxima a minima.

DĚ: $f[A]$ je kompaktní, tedy i omezená, takže musí mít supremum $M \in \mathbb{R}$ a infimum $m \in \mathbb{R}$. Zřejmě $d(m, f[A]) = d(M, f[A]) = 0$ a jelikož je $f[A]$ uzavřená, takže $m, M \in f[A]$. ■

vzdálenost bodu od množiny

• Cauchyovské posloupnosti

Def: Posloupnost $(x_n)_n$ v metrickém prostoru (X, d) je Cauchyovská \equiv
 $\forall \varepsilon > 0 \exists M_0 \forall m, n \geq M_0 : d(x_m, x_n) < \varepsilon$.

Intuice: prvky Cauchyovské posloupnosti se k sobě dostávají libovolně blízko
 \rightarrow pro $\forall \varepsilon$ je jen konečně mnoho prvků, od sebe dále než ε

☉ Každá konvergentní posloupnost je Cauchyovská

☉ Ne každá Cauchyovská posloupnost je konvergentní

\hookrightarrow například $3, 3.1, 3.14, 3.141, 3.1415, 3.14159, \dots \in \mathbb{Q}$
chce konvergovat k π , ale $\pi \notin \mathbb{Q}$

Tvrzení: Pokud má Cauchyovská posloupnost konvergentní podposloupnost, potom konverguje k limitě této podposloupnosti. *

Důk: Necht $(x_n)_n$ je Cauchyovská posloupnost a $(\tilde{x}_n)_n$ její konvergentní podposloupnost s limitou x . Chceme ukázat, že $\lim_n (x_n) = x$.
Necht $\varepsilon > 0$ je dané. Víme

(1) $\exists M_1 \forall m, n \geq M_1 : d(x_m, x_n) < \varepsilon$... $(x_n)_n$ je Cauchyovská

(2) $\exists M_2 \forall n \geq M_2 : d(\tilde{x}_n, x) < \varepsilon$... $\lim_n (\tilde{x}_n) = x$

Označíme $M_0 := \max\{M_1, M_2\}$. Z Δ -nerovnosti máme pro $\forall n \geq M_0$

$$d(x_n, x) \leq d(x_n, \tilde{x}_n) + d(\tilde{x}_n, x) < 2\varepsilon. \Rightarrow \lim_n (x_n) = x \quad \blacksquare$$

Tvrzení: Mějme pro $i=1, \dots, k$ metrické prostory (X_i, d_i) a v každém

☒ z nich posloupnost $(x_n^{(i)})_n \subset X_i$. Posloupnost $((x_n^{(1)}, x_n^{(2)}, \dots, x_n^{(k)}))_n$ je Cauchyovská v $\prod_{i=1}^k (X_i, d_i) \Leftrightarrow \forall i$ je $(x_n^{(i)})_n$ Cauchyovská v (X_i, d_i) .

$$\rightarrow ((x_n^{(1)}, x_n^{(2)}, \dots, x_n^{(k)}))_n = (x_1^{(1)}, x_1^{(2)}, \dots, x_1^{(k)}), (x_2^{(1)}, x_2^{(2)}, \dots, x_2^{(k)}), \dots$$

Důk: Připomeňme, že metrika součinu prostoru je $d(u, v) := \max_i d_i(u_i, v_i)$.

\Rightarrow : plyne bezprostředně z toho, že $d_i(u_i, v_i) \leq d(u, v) < \varepsilon$.

\Leftarrow : Necht je každá $(x_n^{(i)})_n$ Cauchyovská. Mějme dané $\varepsilon > 0$. Pro každé $1 \leq i \leq k$ z Cauchyovskosti $(x_n^{(i)})_n \exists M_i \forall m, n \geq M_i : d_i(x_m^{(i)}, x_n^{(i)}) < \varepsilon$

Označíme $M_0 := \max_i M_i$. Potom $\forall i$ máme $\forall m, n \geq M_0 : d_i(x_m^{(i)}, x_n^{(i)}) < \varepsilon$,

$$\text{tedy } \forall m, n \geq M_0 : d((x_m^{(1)}, x_m^{(2)}, \dots, x_m^{(k)}), (x_n^{(1)}, x_n^{(2)}, \dots, x_n^{(k)})) < \varepsilon. \quad \blacksquare$$

• Úplné metrické prostory

Def: Metrický prostor je úplný \equiv je v něm každá Cauchyovská posl. konvergentní.
 \rightarrow z MAT víme, že

Věta (Bolzano-Cauchyova): Reálná čísla spolu s absolutní hodnotou jsou úplná.

Dě: Uvědomme si, že každá Cauchyovská posloupnost $(x_n) \subset \mathbb{R}$ je omezená

... vezmeme n_0 takové, že $\forall m, n \geq n_0: |x_m - x_n| < 1$

\hookrightarrow těch x_n , pro která to neplatí je jen konečně mnoho

$\Rightarrow (x_n)$ tedy můžeme omezit do nějakého kompaktního intervalu $[a, b]$

\rightarrow podle jednoho z předchozích tvrzení má tedy $(x_n) \subset [a, b]$ konvergentní podposloupnost a podle tvrzení * tedy také konverguje

\hookrightarrow tedy jsme ověřili axiom infima, proto to nefunguje pro \mathbb{Q} ■

☉ Silná ekvivalence metrik zachovává úplnost - což samozřejmě platí s obecnou ekvivalencí

\hookrightarrow všechno roztáhne o nějaký konstantou omezený faktor

☉ Homeomorfismus metrických prostorů nezachovává úplnost

\hookrightarrow například $(0, 1)$ a \mathbb{R} jsou homeomorfní, ale $(0, 1)$ není úplný

Tvrzení: Každý kompaktní prostor je úplný.

Dě: Cauchyovská posloupnost má podle kompaktnosti konvergentní podposloupnost, takže také konverguje ke stejnému bodu.

Věta: Součin úplných prostorů je úplný. Speciálně \mathbb{F}_m je úplný.

Dě: Mějme nějakou Cauchyovskou posloupnost z tohoto součinu. Podle tvrzení \square jsou posloupnosti jednotlivých složek tohoto vektoru také Cauchyovské v jejich odpovídajících prostorech. Protože tyto prostory jsou úplné, tak tyto posloupnosti konvergují, takže celý ten vektor také konverguje. ■

Tvrzení: Podprostor úplného prostoru je úplný \Leftrightarrow je uzavřený.

Dě: Necht (X, d) je metrický prostor a $Y \subseteq (X, d)$.

\Rightarrow : Necht Y je úplný a pro spor předpokládejme, že není uzavřený.

Potom existuje posloupnost $(y_n)_n \subset Y$ konvergentní v X t.j. $\lim_n y_n \notin Y$.

Potom je $(y_n)_n$ Cauchyovská v X a jelikož je metrika stejná, tak i v Y .

Protože je Y úplný, tak $\lim_n (y_n) \in Y$, což je spor.

\Leftarrow : Necht Y je uzavřený a $(y_n)_n \subset Y$ Cauchyovská. Potom je Cauchyovská i v X , takže konverguje v X a z uzavřenosti Y je $\lim_n y_n \in Y$. ■

Důsledek: Podprostor \mathbb{F}_m je úplný \Leftrightarrow je uzavřený. (nemusí být kompaktní)

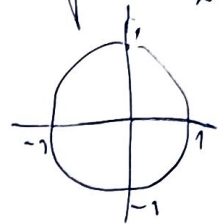
Věty o implicitních funkcích

Příklad: Máme rovnici $x^2 + y^2 = 1$ nebo ekvivalentně funkci

$$F(x, y) := x^2 + y^2 - 1 \quad \text{a chceme najít } x, y \text{ aby } F(x, y) = 0.$$

→ jak to vyřešit? můžeme y vyjádřit jako nějakou funkci x

$$y = f(x) = \pm \sqrt{1 - x^2} \dots \text{ ale to není funkce}$$



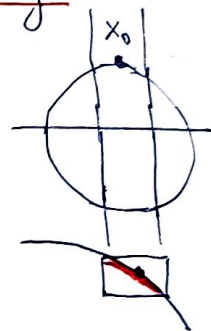
⇒ zkusíme pro $y \in (0.5, 1.5)$. potom $y = f(x) = \sqrt{1 - x^2}$.

⇒ takže můžeme psát $F(x, y(x)) = 0$ pro $\forall x$ t.j. $y(x) \in (0.5, 1.5)$

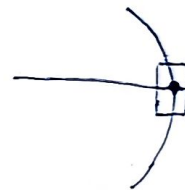
→ problémy

1) pro některá x (např. $x < -1$) řešení neexistuje

2) pokud najdeme nějaké řešení x_0 , na jehož okolí řešení také existuje, tak to ještě nemusí být funkce! Musíme zvolit nějaké vhodné okolí y_0 , čili udělat nějaký obdélník, kde to funkce je



3) existují body, kde je řešení - například $(1, 0)$, ale neexistuje žádné okolí obsahující to řešení, kde by to byla funkce



👁️ naše $F(x, y)$ má dva lokální body a v obou případech

$$\frac{\partial F}{\partial y} = 2y = 0 \dots (-1, 0) \text{ a } (0, 1)$$

Věta: Nechtě $F(x, y): \mathbb{R}^{m+1} \rightarrow \mathbb{R}$ a nechtě pro $a \in \mathbb{R}^m$ a $b \in \mathbb{R}$ platí

i) $F(a, b) = 0 \dots (a, b)$ řeší rovnici $F(x, y) = 0$

ii) $F \in C^2$ na nějakém okolí $(x_0, y_0) \dots \xi \geq 1$

iii) $\frac{\partial F}{\partial y}(a, b) \neq 0 \dots$ klíčový předpoklad
 $(x_0 - \delta, x_0 + \delta) \quad (y_0 - \epsilon, y_0 + \epsilon)$

Potom $\exists \delta, \epsilon > 0: \forall x \in U(a, \delta) \exists ! y \in U(b, \epsilon): F(x, y) = 0.$

oznámíme-li toto y jako funkci $f(x)$, tak platí, že f je klásky C^2 .

Pl: 1), existence funkce f

→ pro $\epsilon < 0$ by postup byl stejný

→ nastavíme $\frac{\partial F}{\partial y}(a, b) = 0$, takže BÚNO $\frac{\partial F}{\partial y}(a, b) > 0$

→ vzhledem ke spojitosti $\frac{\partial F}{\partial y}$ existují $\Delta, \epsilon > 0$, že v obdélníku $U(a, \Delta) \times U(b, \epsilon)$ je $\frac{\partial F}{\partial y} > 0$.

→ pro pevné $x \in U(a, \Delta)$ definujeme pomocnou funkci $\varphi_x(y) := F(x, y)$.

Všimněme si, že pro $y \in U(b, \epsilon)$ platí $\varphi'_x(y) = \frac{\partial F}{\partial y}(x, y) > 0$.

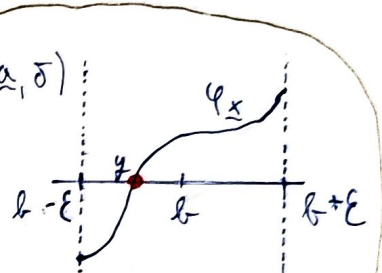
→ zaměříme se na φ_x . Zřejmě $\varphi_x(b) = F(x, b) = 0$ a protože je φ_x rostoucí, tak $\varphi_x(b - \epsilon) < \varphi_x(b) = 0 < \varphi_x(b + \epsilon)$

→ protože F je spojitá, tak $\exists \delta: 0 < \delta \leq \Delta$, že $\forall x \in U(a, \delta)$

$$\varphi_x(b - \epsilon) < 0 < \varphi_x(b + \epsilon).$$

Spojitost totiž říká, že když trochu změním vstup (tedy x), tak se výstup také změní jenom trochu, takže když $F(x, b - \epsilon) < 0$, tak $F(x, b - \epsilon) < 0$ pro nějaká x hodně blízko a . Protože φ_x je rostoucí \Rightarrow proská, a spojité, tak

$\exists! y \in U(b, \epsilon): \varphi_x(y) = F(x, y) = 0$. Označíme toto y jako $y =: f(x)$.



2), Výpočet a spojitost f

→ chceme najít $\frac{\partial f}{\partial x_i}(x)$ pro nějaká $x \in U(a, \delta)$.

$$F(x, f(x)) = 0$$

→ připomeneme Lagrangeovu větu

$$F(A) - F(B) = \nabla F(C) \cdot (A - B), \text{ kde } C = A + \theta(B - A) \text{ pro } \theta \in (0, 1)$$

→ uvažujme malé λ , aby $x + \lambda \cdot e^i$ stále leželo v $U(x_0, \delta)$

$$0 = F(\underbrace{x + \lambda \cdot e^i}_{A_\lambda}, \underbrace{f(x + \lambda \cdot e^i)}_{B}) - F(x, f(x)) = \nabla F(C_\lambda) \cdot (A_\lambda - B)$$

→ přičemž $A_\lambda - B = (\lambda \cdot e^i, f(x + \lambda \cdot e^i) - f(x)) = (0, 0, \dots, \lambda, 0, \dots, \underbrace{f(x + \lambda \cdot e^i) - f(x)}}_{\text{slučný rozdíl}})$

$$\nabla F = \left(\frac{\partial F}{\partial x_1}, \frac{\partial F}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial F}{\partial x_n}, \frac{\partial F}{\partial y} \right)$$

→ celkem $0 = \frac{\partial F}{\partial x_i}(C_\lambda) \cdot \lambda + \frac{\partial F}{\partial y}(C_\lambda) \cdot (f(x + \lambda \cdot e^i) - f(x))$

$$\Rightarrow (*) \frac{1}{\lambda} (f(x + \lambda \cdot e^i) - f(x)) = - \frac{\frac{\partial F}{\partial x_i}(C_\lambda)}{\frac{\partial F}{\partial y}(C_\lambda)} \dots \frac{\partial F}{\partial y} \neq 0$$

→ pravá strana je omezená, protože jsme předpokládali spjitost PD

↳ když uděláme uzavřen $U(a, \delta) \times U(b, \epsilon)$, tak dostaneme

kompakt, takže tam PD nabývají extrémů, čili jsou omezené

\Rightarrow levá strana je tedy omezena nějakou konstantou K , neboli

$$\left| \frac{1}{\lambda} (f(x + \lambda \cdot e^i) - f(x)) \right| \leq K \Rightarrow |f(x + \lambda \cdot e^i) - f(x)| \leq K \cdot |\lambda|$$

POKRAČOVÁNÍ DŮKAZU

→ Navíc pro $\Delta \rightarrow 0$ máme $f(\underline{x} + \Delta \underline{e}^i) \rightarrow f(\underline{x})$ (Nohle by pro $x \in \mathbb{R}^1$)
(znamenal spojitost)

→ z toho tedy

$A_\Delta \rightarrow (\underline{x}, f(\underline{x})) = B \Rightarrow C_\Delta \rightarrow (\underline{x}, f(\underline{x}))$... protože C_Δ je mezi A_Δ a B

→ Navíc limitou pro $\Delta \rightarrow 0$ v $(*)$ máme

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{x}) = - \frac{\frac{\partial F}{\partial x_i}(\underline{x}, f(\underline{x}))}{\frac{\partial F}{\partial y}(\underline{x}, f(\underline{x}))} \quad (**)$$

→ nyní zbyvá ukázat, že $f \in C^1$.

• f je spojitá v \underline{x} ... protože tam má omezené PD dle $(**)$

• $\frac{\partial f}{\partial x_i}$ je spojitá v \underline{x} ... předpokládali jsme $F \in C^1$, navíc podle $(**)$ je $\frac{\partial f}{\partial x_i}$ složení (podíl) spojitých funkcí

→ co když $F \in C^2$?

→ pokud F navíc je C^2 , tak pravá strana $(**)$ je C^1

\Rightarrow $\forall i \frac{\partial f}{\partial x_i} \in C^1$ neboli $f \in C^2$

\Rightarrow pro obecné C^k indukcí

na Nohle byla věta
v spojitě PD \Rightarrow TD



• Implicitní funkce pro dvě rovnice

$$F_1(x, y, z) = 0$$

$$F_2(x, y, z) = 0$$

- máme už nalezené nějaké řešení (x_0, y_0, z_0) a pokusíme se najít funkce $y = f(x)$ a $z = g(x)$ v nějakém jeho okolí
- zatím ignorujeme první rovnici a uvažujeme o té druhé jako o rovnici pro z , abychom mohli aplikovat větu o jedné rovnici.
- ⇒ tím jsme v nějakém okolí (x_0, y_0, z_0) získali $z = \varphi(x, y)$.
- substitucí do první rovnice máme

$$G(x, y) := F_1(x, y, \varphi(x, y)) = 0$$

⇒ opět můžeme použít větu o jedné rovnici, takže máme

$$y = f(x) \text{ v nějakém okolí } (x_0, y_0)$$

⇒ substituujeme ho do G a získáme

$$z = g(x) := \varphi(x, f(x))$$

• co jsme vlastně předpokládali

i) spojitě PD funkce F_1 a F_2

ii) abychom získali φ , takže $\frac{\partial F_2}{\partial z}(x_0, y_0, z_0) \neq 0$

iii) abychom z G získali f , $\frac{\partial G}{\partial y}(x_0, y_0) \neq 0$

↳ ale G je složená fce $F_1(x_1, x_2, \dots, x_m, y, \varphi(x, y))$
 ⇒ řetězové pravidlo:

$$\frac{\partial G}{\partial y} = \sum_k \frac{\partial F_1}{\partial x_k} \cdot \frac{\partial h_k}{\partial y} = 0 + 0 + \dots + 0 + \frac{\partial F_1}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial y} + \frac{\partial F_1}{\partial z} \cdot \frac{\partial \varphi}{\partial y} \neq 0$$

→ navíc víme, že $\frac{\partial \varphi}{\partial y} = - \frac{\frac{\partial F_1}{\partial y}}{\frac{\partial F_1}{\partial z}}$... vezmeš z důkazu předchozí věty

$$\Rightarrow \frac{\partial F_1}{\partial y} - \frac{\partial F_1}{\partial z} \cdot \frac{\frac{\partial F_2}{\partial y}}{\frac{\partial F_2}{\partial z}} \neq 0 \rightarrow \text{vyjádřili jsme } z = \varphi(x, y)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial F_1}{\partial y} \cdot \frac{\partial F_2}{\partial z} - \frac{\partial F_1}{\partial z} \cdot \frac{\partial F_2}{\partial y} \neq 0 \dots \text{ale takže věc je prostě } \underline{\text{determinant}}$$

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial y} & \frac{\partial F_1}{\partial z} \\ \frac{\partial F_2}{\partial y} & \frac{\partial F_2}{\partial z} \end{vmatrix} \neq 0$$

Intuice: To, že se tedy objevil determinant, by nemělo být překvapivé.

→ řešíme soustavu rovnic a předpokládáme, že tyto funkce jsou C^1 , takže mají TD

→ to znamená, že je lze lokálně lineárně aproximovat, takže lokálně (na nějakém okolí (x_0, y, z)) vlastně řešíme ^(homogenní) soustavu lineárních rovnic, která má jednoznačné řešení \Leftrightarrow její matice regulární

→ tento speciální determinant, co jsme dostali je přesně determinátem příslušející této soustavě

Def (Jacobian): Pro vektorovou funkci $F(x, y): \mathbb{R}^{n+m} \rightarrow \mathbb{R}^m$, podrobněji

$$F(x, y) = (F_1(x, y_1, \dots, y_m), \dots, F_m(x, y_1, \dots, y_m))$$

definujeme Jacobiov determinant jako

$$\frac{D(F)}{D(y)} := \det \left(\frac{\partial F_i}{\partial y_j} \right) = \begin{vmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial y_1} & \frac{\partial F_1}{\partial y_2} & \dots & \frac{\partial F_1}{\partial y_m} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial F_m}{\partial y_1} & \frac{\partial F_m}{\partial y_2} & \dots & \frac{\partial F_m}{\partial y_m} \end{vmatrix}$$

→ Nohle je jacobij funkce, takže do ní můžeme dosadit věci

FINÁLNÍ
PRODUKT

Věta: Necht' $F(x, y): \mathbb{R}^{n+m} \rightarrow \mathbb{R}^m$, podrobněji jde o funkce

$$F_i(x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_m), \quad i = 1, \dots, m.$$

Necht' pro $x_0 \in \mathbb{R}^n$ a $y_0 \in \mathbb{R}^m$ platí

- i) $F(x_0, y_0) = 0 \quad \dots \quad (x_0, y_0)$ je řešením soustavy $F(x, y) = 0$
- ii) F_i jsou C^k na nějakém okolí $(x_0, y_0) \quad \dots \quad k \geq 1$
- iii) $\frac{D(F)}{D(y)}(x_0, y_0) = \det \left(\frac{\partial F_i}{\partial y_j}(x_0, y_0) \right) \neq 0 \quad \dots \quad$ eliptický předpoklad

Potom existují $\delta, \epsilon > 0 : \forall x \in U(x_0, \delta) \exists ! y \in U(y_0, \epsilon) : F(x, y) = 0$.

Říkáme-li toto y jako vektorovou funkci $f(x) = (f_1(x), f_2(x), \dots, f_m(x))$,

tak jsou funkce $f_i: U(x_0, \delta) \rightarrow U(y_0, \epsilon)$ trůdy C^k .

Růsádek: Protože jsou to funkce trůdy C^k , takže je můžeme lineárně aproximovat pomocí TD. Nebo ještě líp, pomocí Taylora rozvoje až do řádu k .

Příklad

$$F_1(x, y, z) = x^2 + y^2 - \frac{1}{2}z^2 = 0$$

$$F_2(x, y, z) = x + y + z - 2 = 0$$

→ chceme $x = x(z)$
 $y = y(z)$

→ dostali jsme řešení $a = (1, -1, 2)$

i, $F_1(a) = 1 + 1 - 1 = 0 \checkmark$

$F_2(a) = 1 - 1 + 2 - 2 = 0 \checkmark$

ii, F_1, F_2 jsou polynomy \Rightarrow spojité PD \checkmark

iii, $\begin{vmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x} & \frac{\partial F_1}{\partial y} \\ \frac{\partial F_2}{\partial x} & \frac{\partial F_2}{\partial y} \end{vmatrix}(a) = \begin{vmatrix} 2x & 2y \\ 1 & 1 \end{vmatrix}(a) = \begin{vmatrix} 2 & -2 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 2 + 2 \neq 0 \checkmark$

$\Rightarrow \exists U(2) \exists V(1, -1) : \forall z \in U \exists ! (x, y) \in V : \mathbf{F}(x, y, z) = 0$

↳ označíme toto x jako $x(z)$ a y jako $y(z)$

→ definujeme $G_1(z) := F_1(x(z), y(z), z)$

$G_2(z) := F_2(x(z), y(z), z)$

→ protože G_1 a G_2 jsou na U konstantní 0, tak jejich derivace je také 0. Tedy

$$G_1'(z) = 2x(z) \cdot x'(z) + 2y(z)y'(z) - 2z = 0$$

$$G_2'(z) = x'(z) + y'(z) + 1 = 0$$

→ speciálně v bodě $a = (1, -1, 2)$ máme $x(2) = 1, y(2) = -1$, takže

$$G_1': 2 \cdot x'(2) - 2 \cdot y'(2) - 4 = 0$$

$$x'(2) - y'(2) - 2 = 0$$

$$G_2': x'(2) + y'(2) + 1 = 0$$

$$\left. \begin{array}{l} x'(2) - y'(2) - 2 = 0 \\ x'(2) + y'(2) + 1 = 0 \end{array} \right\} \oplus 2x'(2) - 1 = 0 \Rightarrow x'(2) = \frac{1}{2} \Rightarrow y'(2) = -\frac{3}{2}$$

→ protože $x(z)$ a $y(z)$ jsou C^1 , tak mají TD, tudíž

$$x(z) \approx x(2) + x'(2)(z-2) = 1 + \frac{1}{2}(z-2) = \frac{1}{2}z$$

$$y(z) \approx y(2) + y'(2)(z-2) = -1 - \frac{3}{2}(z-2) = 2 - \frac{3}{2}z$$

→ pomocí Taylorova rozvoje bychom mohli dělat lepší aproximace

Taylorův rozvoj v jedné proměnné

Ref: Taylorův rozvoj funkce $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, derivovatelné alespoň do řádu k v bodě $a \in \mathbb{R}$, řádu k je

$$T_{f, a}^k := f(a) + \frac{f'(a)}{1!}(x-a) + \frac{f''(a)}{2!}(x-a)^2 + \dots + \frac{f^{(k)}(a)}{k!}(x-a)^k = \sum_{i=1}^k \frac{f^{(i)}(a)}{i!}(x-a)^i$$

→ tohle je dobrá aproximace většiny normálních funkcí

• Taylorův rozvoj ve více proměnných

Def: Necht' $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ je alespoň C^k . Taylorův rozvoj řádu k funkce f v bodě $\underline{a} = (a_1, a_2, \dots, a_m) \in \mathbb{R}^m$ je

$$T_k^{f, \underline{a}} := f(\underline{a}) + \underbrace{\frac{1}{1!} \sum_{i=1}^m \frac{\partial f(\underline{a})}{\partial x_i} \cdot (x_i - a_i)}_{TD} + \frac{1}{2!} \sum_{i,j=1}^m \frac{\partial^2 f(\underline{a})}{\partial x_i \partial x_j} \cdot (x_i - a_i)(x_j - a_j) + \dots$$

↑ suma přes všechny možné dvojice i, j

Tecná rovina

$$\dots + \frac{1}{k!} \sum_{1 \leq i_1, i_2, \dots, i_k \leq m} \frac{\partial^k f(\underline{a})}{\partial x_{i_1} \partial x_{i_2} \dots \partial x_{i_k}} \cdot (x_{i_1} - a_{i_1})(x_{i_2} - a_{i_2}) \dots (x_{i_k} - a_{i_k})$$

☞ protože f je C^k , tak nezáleží na pořadí derivování, takže tyto sumy vlastně nejsou až tak obří

Příklad: Taylorův rozvoj 2. řádu funkce $f(x,y) = x e^{x+y}$ v bodě $(0,0)$ je

$$x e^{x+y} \approx f(0,0) + \frac{\partial f}{\partial x}(0,0) \cdot x + \frac{\partial f}{\partial y}(0,0) \cdot y + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(0,0) \cdot x^2 + 2 \cdot \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(0,0) \cdot xy + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(0,0) \cdot y^2 \right)$$

$$= x + x^2 + xy$$

• Hledání extrémů

Opakování: Pro funkci $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ a bod $a \in \mathbb{R}$ platí následující:

- 1, nulová podmínka toho, že a je extrém, je $f'(a) = 0$. Navíc pokud
- 2, $f''(a) > 0$, tak a je minimum → v okolí a se roste
- $f''(a) < 0$, tak a je maximum → v okolí a se klesá

Def: Pro $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ a bod $\underline{a} \in \mathbb{R}^m$ definujeme Hesseho matici

$$H_f(\underline{a}) = \left(\frac{\partial^2 f(\underline{a})}{\partial x_i \partial x_j} \right)_{i,j=1, \dots, m} = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f(\underline{a})}{\partial x_1 \partial x_1} & \frac{\partial^2 f(\underline{a})}{\partial x_1 \partial x_2} & \dots & \frac{\partial^2 f(\underline{a})}{\partial x_1 \partial x_m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f(\underline{a})}{\partial x_m \partial x_1} & \frac{\partial^2 f(\underline{a})}{\partial x_m \partial x_2} & \dots & \frac{\partial^2 f(\underline{a})}{\partial x_m \partial x_m} \end{pmatrix}$$

Fakt: Platí

- 1, nulová podmínka toho, že \underline{a} je extrém, je $\nabla f(\underline{a}) = 0$. Navíc pokud
- 2, $H_f(\underline{a})$ je pozitivně definitní, tak \underline{a} je maximum → všechna vlastní č. > 0
- $H_f(\underline{a})$ je negativně definitní, tak \underline{a} je minimum → všechna vlastní č. < 0

Shrnutí: Podstatné body jsou

- 1, $\nabla f = 0$
- 2, ∇f není definovaný ... PD neexistují
- 3, obraje definicišního oboru

• Vázané extrémny

- problém je následující: chceme najít extrémny funkce f , ale jenom na nějaké množině $\{x \mid g(x) = 0\}$
- například $f(x, y) = 2x + y$ na množině $\{(x, y) \mid x^2 + y^2 = 1\}$.
- čili zapomeneme jak f vypadá mimo a budeme se soustředít jen na

Věta: Necht' $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ a $g_1, g_2, \dots, g_k: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ pro $k < m$.
Necht' $a \in \mathbb{R}^m$ splňuje $a \in \Gamma$, kde

$$\Gamma := \{x \in \mathbb{R}^m \mid \forall i: g_i(x) = 0\} \dots \text{množina daná rovnicemi}$$

Dále předpokládáme, že

- i) f a g_i jsou řádky C^1 na okolí bodu a
- ii) že matice

$$M := \left(\frac{\partial g_i}{\partial x_j}(a) \right) = \begin{pmatrix} \frac{\partial g_1}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial g_1}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial g_1}{\partial x_m}(a) \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial g_k}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial g_k}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial g_k}{\partial x_m}(a) \end{pmatrix} \left\{ \begin{matrix} m \\ k \end{matrix} \right.$$

má maximální hodnost, tedy $k < m$.

Potom nutnou podmínkou toho, že a je lokální extrém f vůči Γ , je existence čísel $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k \in \mathbb{R}$ takových, že

$$\frac{\partial f(a)}{\partial x_i} + \sum_{j=1}^k \lambda_j \cdot \frac{\partial g_j(a)}{\partial x_i} = 0 \quad \text{pro } i=1, \dots, m$$

neboli funkce $L := f + \lambda_1 g_1 + \lambda_2 g_2 + \dots + \lambda_k g_k$ splňuje
 $\nabla L(a) = 0$.

Poznámka: Číslům $\lambda_1, \dots, \lambda_k$ se říká Lagrangeovy multiplikačory

Příklad: $f(x, y) = 2x + y$, $g(x, y) = x^2 + y^2 - 1 \Rightarrow \Gamma = \{(x, y) \mid x^2 + y^2 = 1\}$.

→ f a g jsou C^1 a $\frac{\partial f}{\partial x} = 2$, $\frac{\partial f}{\partial y} = 1$, $\frac{\partial g}{\partial x} = 2x$, $\frac{\partial g}{\partial y} = 2y$, takže
 $(2x, 2y)$ má hodnotu 1 $\Leftrightarrow (x, y) \neq (0, 0)$, ale $(0, 0) \in \Gamma$.

⇒ chceme

$$\begin{cases} 0 = 2 + \lambda 2x \\ 0 = 1 + \lambda 2y \\ g: 1 = x^2 + y^2 \end{cases} \left\{ \begin{array}{l} \text{všechny extrémny} \\ \text{musí také} \\ \text{splňovat} \end{array} \right. \Rightarrow \exists \text{ rovnice } \Leftrightarrow \exists \text{ neznámých} \\ \Rightarrow \left(\frac{2}{\sqrt{5}}, \frac{1}{\sqrt{5}} \right), \left(\frac{-2}{\sqrt{5}}, \frac{-1}{\sqrt{5}} \right) \dots \text{jen 2 kandidátní body} \\ \Rightarrow \Gamma \text{ je kompaktní } \Rightarrow \text{taky jsou extrémny } f$$

Dr: \exists língeby: M má hodnost $\geq k \Leftrightarrow$ je alespoň jedna její $k \times k$ podmatice regulární (tedy má nenulový determinant). Takže máme

$$M = \begin{pmatrix} \frac{\partial g_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial g_1}{\partial x_k} & \frac{\partial g_1}{\partial x_{k+1}} & \dots & \frac{\partial g_1}{\partial x_m} \\ \vdots & & \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial g_k}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial g_k}{\partial x_k} & \frac{\partial g_k}{\partial x_{k+1}} & \dots & \frac{\partial g_k}{\partial x_m} \end{pmatrix} \Rightarrow \square \cdot \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_k \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_k} \end{pmatrix}$$

\rightarrow BÚNO necht' to platí pro ten první, takže \square je regulární, potom soustava k lineárních rovnic o k neznámých má jednoznačné řešení $\underline{\lambda} = (\lambda_1, \dots, \lambda_k)$

\Rightarrow při této volbě $\underline{\lambda}$ platí rovnice k vety pro $i = 1, \dots, k$. Konkrétně

$$\sum_{j=1}^k \lambda_j \frac{\partial g_j}{\partial x_i} = - \frac{\partial f}{\partial x_i} \quad (*) \text{ pro } i = 1, \dots, k. \quad \rightarrow \text{ale co } i > k?$$

\rightarrow protože je $\det(\square) \neq 0$, tak soustava rovnic $g_j(x_1, \dots, x_k, x_{k+1}, \dots, x_m) = 0$ splňuje podmínky vety o implicitních funkcích \Rightarrow lze vyjádřit proměnné x_1, \dots, x_k jako nějaké C^1 funkce $x_i = \phi_i(\bar{x})$, kde $\bar{x} := (x_{k+1}, \dots, x_m)$. Potom

$$g_j(\phi_1(\bar{x}), \phi_2(\bar{x}), \dots, \phi_k(\bar{x}), \bar{x}) = 0 \text{ pro } j = 1, \dots, k.$$

\rightarrow takže $\forall \bar{x}$ z nějakého okolí bodu $\bar{a} := (a_{k+1}, \dots, a_m)$ je

$$\varphi(\bar{x}) := (\phi_1(\bar{x}), \phi_2(\bar{x}), \dots, \phi_k(\bar{x}), \bar{x}) \in \Gamma$$

\rightarrow to znamená, že oba hodnot (kontinuita už nezávisle) funkce

$$F(\bar{x}) := f(\varphi(\bar{x})) \text{ je stejný, jako oba hodnot funkce } f \text{ na } \Gamma.$$

\rightarrow protože \bar{a} je extrém f vici Γ , tak \bar{a} je extrém F , tedy

$$\nabla F(\bar{a}) = \underline{0} \quad \text{Navíc protože je } G_j(\bar{x}) := g_j(\varphi(\bar{x})) \text{ konstantní, tak}$$

$$\nabla G_j(\bar{a}) = \underline{0} \quad \text{Čili z Lagrangeova pravidla máme}$$

$$\underline{0} = \nabla F(\bar{a}) = \nabla(f \circ \varphi)(\bar{a}) = (\nabla f)(\varphi(\bar{a})) \cdot \nabla \varphi(\bar{a}) = \nabla f(\bar{a}) \cdot \nabla \varphi(\bar{a}).$$

$$\underline{0} = \nabla G_j(\bar{a}) = \nabla(g_j \circ \varphi)(\bar{a}) = (\nabla g_j)(\varphi(\bar{a})) \cdot \nabla \varphi(\bar{a}) = \nabla g_j(\bar{a}) \cdot \nabla \varphi(\bar{a}).$$

\rightarrow nyní zkoumejme tuto rovnici.

$$\underline{0} = \nabla F + \lambda_1 \nabla G_1 + \lambda_2 \nabla G_2 + \dots + \lambda_k \nabla G_k = \nabla F + \sum_{j=1}^k \lambda_j \nabla G_j$$

$$\underline{0} = \left(\nabla f + \sum_{j=1}^k \lambda_j \nabla g_j \right) \cdot \nabla \varphi \quad \rightarrow \text{pro jednoduchost nepišu } \bar{a}, \bar{a}$$

\rightarrow podíváme se nyní na i -tou složku tohoto vektoru pro $i = k+1, \dots, m$:

$$0 = \sum_{r=1}^m \left(\frac{\partial f}{\partial x_r} + \sum_{j=1}^k \lambda_j \frac{\partial g_j}{\partial x_r} \right) \cdot \frac{\partial \varphi_r}{\partial x_i} \quad \text{pro } i = k+1, \dots, m$$

\rightarrow zaměříme se na jednotlivé členy této sumy. Když $r = 1, \dots, k$, tak

ten červený výraz je podle (*) roven 0. Navíc, když $r = k+1, \dots, m$, tak

$$\varphi_r = x_r, \text{ takže } \frac{\partial \varphi_r}{\partial x_i} = \frac{\partial x_r}{\partial x_i}, \text{ což je 1 pokud } r=i \text{ a jinak opět 0. Protože}$$

$$0 = \sum, \text{ tak } i \text{ člen pro } r=i: \frac{\partial f}{\partial x_i} + \sum_{j=1}^k \lambda_j \frac{\partial g_j}{\partial x_i} \text{ musí být roven 0.} \quad \blacksquare$$

• Regulární zobrazení

- regulární zobrazení je zobrazení fujm prosté funkce pro více proměnných
- funkce 1 proměnné je prostá \Leftrightarrow je ryze monotónní (rostoucí / klesající)
- \Rightarrow má všude buď \oplus nebo \ominus derivaci

Def: Nechtě $f_i: U \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$, U otevřená, $f_i \in C^1$, pro $i = 1, \dots, m$.

Vektorovou funkci $f := (f_1, \dots, f_m): U \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ nazveme regulární \equiv

$$\forall \underline{a} \in U: \frac{D(f)}{D(x)}(\underline{a}) = \det(\nabla f(\underline{a})) \neq 0$$

- v tomto případě je Jakobian stejný jako zobrazený gradient, protože uvádíme derivace podle všech proměnných.

Intuice: Jakobian (tentokrát myslíme matici) vektorové funkce v nějakém bodě \underline{a} se na tu funkci dívá jako na její lineární aproximaci, tedy TD v \underline{a} . Funkci f se tedy lokálně chová jako lineární zobrazení a proto má nějakou matici. Zamysleme se, jak by mohla vypadat. Z linearity víme, že i -tý sloupec matice l. r. je obraz i -tého bázevého vektoru v tomto zobrazení.

- Uvažme i -tý vektor kanonické báze a kam se zobrazí.
- protože to děláme lokálně, vůči nějakému \underline{a} , tak nás zajímá

$$f(\underline{a} + \underline{e}^i) = (f_1(\underline{a} + \underline{e}^i), f_2(\underline{a} + \underline{e}^i), \dots, f_m(\underline{a} + \underline{e}^i))$$

$$\text{TD: } f_2(\underline{a} + \underline{e}^i) \approx f_2(\underline{a}) + \nabla f_2(\underline{a}) \cdot \underline{e}^i = f_2(\underline{a}) + \frac{\partial f_2}{\partial x_i}(\underline{a})$$

$$\Rightarrow f(\underline{a} + \underline{e}^i) \approx f(\underline{a}) + \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_i}(\underline{a}), \frac{\partial f_2}{\partial x_i}(\underline{a}), \dots, \frac{\partial f_m}{\partial x_i}(\underline{a}) \right)$$

- což je přesně (až na to posunutí) i -tý sloupec $\nabla f(\underline{a})$.

Intuice: Pokud se tedy na Jakobian díváme jako na matici lokálního lineárního zobrazení, tak jeho determinant určuje, jak moc se objemy roztahují. Pokud $\det = 0$, tak matice není regulární, objem se srovná na nulu a vektorový prostor obrazu má menší dimenzi, než prostor vstupu. To znamená, že se na některé obzery muselo zobrazení víc vzrušit, takže to zobrazení není „prosté“.

Důsledek tvrzení (*): Prosté regulární zobrazení $f: U \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ má regulární inverzi $g: f[U] \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$.

Tvrzení: Je-li $f: U \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ regulární a $V \subseteq U$ otevřená, potom je obraz $f[V]$ také otevřený.

Poznámka: Tahle věc, ale naopak, platí pro libovolnou spojitou funkci.
Platí totiž: obraz otevřený \Rightarrow vzor otevřený.

Důk: Necht' $V \subseteq U$ je otevřená, $a \in V$. Označme $z := f(a)$. Chceme ukázat $\exists \delta > 0: U(z, \delta) \subseteq f[V]$.

Jako další definujeme $F: V \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ předpisem $F(x, y) := \underline{f(x) - y}$.

Máme $F(a, z) = f(a) - z = 0$. Protože $\frac{D(F)}{D(x)}(a) = \frac{D(f)}{D(x)}(a) \neq 0$ a $F \in C^1$, tak můžeme použít větu o impl. fcih a na nějakém okolí (a, z) vyjádřit proměnné x_1, \dots, x_n jako funkce proměnných y_1, \dots, y_n . Máme

$$\exists \delta, \varepsilon > 0: \forall y \in U(z, \delta) \exists! x \in U(a, \varepsilon): \underline{F(x, y) = f(x) - y = 0}$$

Ale to znamená, že $y = f(x)$. Zřejmě

$$U(z, \delta) \subseteq V \Rightarrow U(z, \delta) = \{f(x) \mid x \in U(a, \varepsilon)\} \subseteq f[V].$$

\rightarrow Otevřenost V jsme využili v bodu $\frac{D(F)}{D(x)}(a)$, protože derivace v a je definovaná pouze, pokud má a nějaké okolí. ■

Tvrzení: Je-li $f: U \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ je regulární a $a \in U$, potom \exists okolí $V(a)$ l.č.

- * 1, restrikce $f|_V: V \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ je prostá (dozorce bijekce)
- 2, zobrazení $g: f[V] \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ inverzní k $f|_V$ je regulární

Důk: Znovu použijeme stejný argument jako minule. Tedy máme zobrazení $F: V \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$, $F(x, y) := f(x) - y$. Z věty o impl. fcih opět máme

$$\exists \delta, \varepsilon > 0: \forall y \in U(f(a), \delta) \exists! x \in U(a, \varepsilon): F(x, y) = 0$$

Označme toto jednoznačné x jako $x := g(y)$.

$$\text{Dále máme } F(x, y) = f(x) - y = 0 \Rightarrow y = f(x).$$

Víme, že f je funkce, čili $\forall x \in U(a, \varepsilon) \exists! y \in U(f(a), \delta): y = f(x)$

\rightarrow když to kombinuujeme, tak zjistíme, že na $V := U(a, \varepsilon)$ je f bijekce a podobně, na $f[V]$ je g bijekce a zřejmě je g inverzní k f . \Rightarrow 1)

\rightarrow ještě zbývá dokázat, že g je regulární. Keďže o IF nám garantuje $g \in C^1$, ještě potřebujeme aby $\det(\nabla g(z)) \neq 0$ pro $\forall z \in f[V]$. Řekněme p :

$$\nabla(\text{id})(z) = \nabla(g \circ f)(z) = (\nabla f)(g(z)) \cdot \nabla g(z) \Rightarrow 1 = \underbrace{\det((\nabla f)(g(z)))}_{\neq 0} \cdot \underbrace{\det(\nabla g(z))}_{\neq 0}$$

• Opakování Riemannova integrálu jedné proměnné

Def: Dělení intervalu $[a, b]$ je $(n+1)$ -tice $D = (\lambda_0, \lambda_1, \dots, \lambda_m)$, kde
 $a = \lambda_0 < \lambda_1 < \dots < \lambda_{m-1} < \lambda_m = b$

Def: Zjemnění dělení $D = (\lambda_0, \lambda_1, \dots, \lambda_m)$ je dělení $D' = (\lambda'_0, \lambda'_1, \dots, \lambda'_m)$
 splňující $\{\lambda_0, \lambda_1, \dots, \lambda_m\} \subseteq \{\lambda'_0, \lambda'_1, \dots, \lambda'_m\}$.

Def: Norma (norma) dělení $D = (\lambda_0, \lambda_1, \dots, \lambda_m)$ je $\lambda(D) := \max_i (\lambda_i - \lambda_{i-1})$.

Def: Pro omezenou funkci $f: J = [a, b] \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ a dělení D intervalu J definujeme

1, dolní součet pro $m_i := \inf \{f(x) \mid \lambda_{i-1} \leq x \leq \lambda_i\}$

$$\Delta(f, D) := \sum_{i=1}^m m_i (\lambda_i - \lambda_{i-1})$$



2, horní součet pro $M_i := \sup \{f(x) \mid \lambda_{i-1} \leq x \leq \lambda_i\}$

$$S(f, D) := \sum_{i=1}^m M_i (\lambda_i - \lambda_{i-1})$$



☞ Ide o obsahy aproximací plochy pod křivkou kladné funkce f

$$\Delta(f, D) \leq \text{vol} \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid a \leq x \leq b \text{ \& \ } 0 \leq y \leq f(x)\} \leq S(f, D)$$

☞ Pokud D' zjemňuje D , tak

$$\Delta(f, D) \leq \Delta(f, D') \leq S(f, D') \leq S(f, D)$$

Def: Pro omezenou funkci $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ definujeme

1, dolní Riemannův integrál $\int_a^b f(x) dx := \sup \{ \Delta(f, D) \mid D \text{ je dělení } [a, b] \}$

2, horní Riemannův integrál $\int_a^b f(x) dx := \inf \{ S(f, D) \mid D \text{ je dělení } [a, b] \}$

3, Riemannův integrál $\int_a^b f(x) dx$, pokud $\int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(x) dx$.

☞ Pokud Riemannův integrál $\int_a^b f(x) dx$ existuje, tak je to jediná hodnota, kterou dáva smysl přivídit jako obsah množiny

$$\text{vol} \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x \in [a, b] \text{ \& \ } y \in [0, f(x)]\}$$

• Existence Riemannova integrálu

Věta: Riemannův integrál $\int_a^b f(x) dx$ existuje $\Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists D$ dělení $[a, b]$ t.j.

$$S(f, D) - s(f, D) < \varepsilon.$$

Důk: \Rightarrow : Neříkáme nám dal nějaké $\varepsilon > 0$.

Protože $\int_a^b f(x) dx$ existuje, tak existují dělení D_1 a D_2 taková, že

$$\int_a^b f(x) dx + \frac{\varepsilon}{2} > S(f, D_1) \quad \text{a} \quad \int_a^b f(x) dx - \frac{\varepsilon}{2} < s(f, D_2)$$

Nechť D je společné zjemnění D_1 a D_2 . Dosadíme do těch dvou nerovností a od sebe první odečteme tu druhou (tobě se točí \Leftrightarrow)

$$\int_a^b f(x) dx + \frac{\varepsilon}{2} - \int_a^b f(x) dx + \frac{\varepsilon}{2} = \varepsilon > S(f, D) - s(f, D).$$

\Leftarrow : Pro nějaké $\varepsilon > 0$ volme D , aby $S(f, D) - s(f, D) < \varepsilon$. Potom

$$\int_a^b f(x) dx \leq S(f, D) < s(f, D) + \varepsilon \leq \int_a^b f(x) dx + \varepsilon.$$

Protože vždy $\int_a^b f(x) dx \geq \int_a^b f(x) dx$ a ε může být libovolně malé, tak musí platit $\int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(x) dx$. ■

Věta: Pro každou spojitou $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ Riemannův integrál $\int_a^b f(x) dx$ existuje.

Důk: Musíme ukázat, že $\forall \varepsilon > 0 \exists D$ dělení $[a, b]$: $S(f, D) - s(f, D) < \varepsilon$.

$$S(f, D) - s(f, D) = \sum_{i=1}^m (M_i - m_i)(\Delta_i - \Delta_{i-1}).$$

Potud se nám podaří $M_i - m_i$ omezit pomocí ε , tak máme

$$\leq \varepsilon \cdot \sum_{i=1}^m (\Delta_i - \Delta_{i-1}) = K(\Delta_1 - \Delta_0 + \Delta_2 - \Delta_1 + \dots + \Delta_m - \Delta_{m-1}) = \varepsilon(b-a).$$

Protože $b-a$ je konstanta, tak by tohle došlo naše věta.

Nyní uvažme spojitost f . Máme

$$\forall x, y \quad \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 : |x - y| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(y)| < \varepsilon.$$

A teď se omezit $M_i - m_i$:

$$M_i - m_i = \sup \{f(x) \mid \Delta_{i-1} \leq x \leq \Delta_i\} - \inf \{f(x) \mid \Delta_{i-1} \leq x \leq \Delta_i\}$$

\hookrightarrow největší hodnota \hookrightarrow nejmenší hodnota

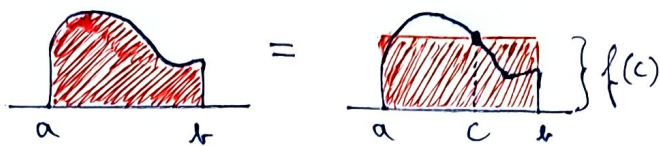
$$= \sup \{|f(x) - f(y)| \mid \Delta_{i-1} \leq x, y \leq \Delta_i\} < \varepsilon$$

\hookrightarrow největší rozdíl hodnot ■

• Integrační věta o střední hodnotě

Věta: Necht' $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ je spojitá. Potom existuje $c \in [a, b]$ t.č.

$$\int_a^b f(x) dx = f(c)(b-a)$$



Dů: Protože $[a, b]$ je kompaktní a f spojitá, tak sama nabývá extrémů. Necht'

• $m := \min \{ f(x) \mid x \in [a, b] \}$... minimum

• $M := \max \{ f(x) \mid x \in [a, b] \}$... maximum

Zřejmě

$$m \cdot (b-a) \leq \int_a^b f(x) dx \leq M \cdot (b-a).$$

Všechno to jsou čísla, čili existuje $k \in [m, M] : \int_a^b f(x) dx = k \cdot (b-a)$.

Protože k je někde mezi min. a max. a f je spojitá, tak existuje nějaké $c \in [a, b]$, ve kterém f nabývá k , tedy $f(c) = k$. ■

• Základní věta analýzy

Věta: Necht' $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ je spojitá. Definujme $F: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ danou předpisem

$$F(x) := \int_a^x f(t) dt. \text{ Potom je } F'(x) = f(x).$$

Dů: Pro $h \neq 0$ máme

$$\frac{1}{h} (F(x+h) - F(x)) = \frac{1}{h} \left(\int_a^{x+h} f - \int_a^x f \right) = \frac{1}{h} \int_x^{x+h} f(t) dt.$$

Zde jsme použili poznámku $\int_a^b + \int_b^c = \int_a^c$. Nyní použijeme větu o střední hodnotě.

Pro nějaké $\theta \in (0, 1)$ máme

$$\frac{1}{h} \int_x^{x+h} f(t) dt = \frac{1}{h} f(x+\theta h) \cdot (x+h-x) = f(x+\theta h) \rightarrow f(x) \text{ pro } h \rightarrow 0. \quad \blacksquare$$

Důsledek: Spojitá $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ má na $[a, b]$ primitivní funkci F .

Navic, protože (derivace \Rightarrow spojitost) je F spojitá.

Věta: Necht' $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ je spojitá. Potom pro zvolen $F: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$, primitivní, f platí

$$\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a).$$

Dů: Protože pro $G(x) := \int_a^x f(t) dt$ platí $G'(x) = f(x)$ a máme $F'(x) = f(x)$, tak máme $F(x) = G(x) + C$, pro nějaké $C \in \mathbb{R}$. Takže

$$F(b) - F(a) = G(b) + C - G(a) - C = \int_a^b f(t) dt - \int_a^a f(t) dt = \int_a^b f(t) dt. \quad \blacksquare$$

👁️ Integrovaná míra a střední hodnota je variace klasické věty o st. H.

$$F(b) - F(a) = \int_a^b f(x) dx = f(c) \cdot (b-a) = F'(c)(b-a).$$

"
Lagrangeova věta

• Riemannův integrál ve více proměnných

Def: (n -rozměrný) kompaktní interval v \mathbb{E}_n je kvádr

$$J = [a_1, b_1] \times [a_2, b_2] \times \dots \times [a_m, b_m].$$

Def: Dělení kompaktního intervalu v \mathbb{E}_n je n -tice dělení $\underline{D} = (D_1, D_2, \dots, D_m)$, kde D_i je dělení intervalu $[a_i, b_i]$. Číslo r_i D_i indexujeme jako

$$a_i = \tau_{i,0} < \tau_{i,1} < \dots < \tau_{i,m_i-1} < \tau_{i,m_i} = b_i,$$

čili jednotlivá dělení D_i mohou mít různou délku m_i .

Def: Dělení $\underline{D} = (D_1, \dots, D_m)$ rozsetá prostor na malé cihličky. Každá taková cihla dělení D je kompaktní interval ve tvaru

$$[\tau_{1,i_1}, \tau_{1,i_1+1}] \times [\tau_{2,i_2}, \tau_{2,i_2+1}] \times \dots \times [\tau_{m,i_m}, \tau_{m,i_m+1}].$$

Množina $\mathcal{B}(\underline{D})$ (bricks) značí množinu všech cihel dělení \underline{D} .

👁️ Protože jednotlivé cihly se dotýkají pouze společnou plochou jedné stěny, což pro kompaktní interval J s množinou cihel \mathcal{B} platí

$$\text{vol}(J) = \sum_{B \in \mathcal{B}} \text{vol}(B)$$

Def: Průměr (diameter) intervalu $J = [a_1, b_1] \times [a_2, b_2] \times \dots \times [a_m, b_m]$ je

$$\text{diam}(J) := \max_i (b_i - a_i).$$

Def: Levnost (norma) dělení \underline{D} je $\lambda(\underline{D}) := \max \{ \text{diam}(B) \mid B \in \mathcal{B}(\underline{D}) \}$.

Def: Dělení $\underline{Q} = (Q_1, Q_2, \dots, Q_m)$ zjemňuje dělení $\underline{D} = (D_1, D_2, \dots, D_m) \equiv$

$$\forall i: Q_i \text{ zjemňuje } D_i.$$

Pro cihlu $B \in \mathcal{B}(\underline{D})$ uvádíme Q dělení těchto cihel, které označíme Q_B .

👁️ Zřejmé platí, že cihličky jednotlivých cihel dávají všechny cihly dělení Q , tedy

$$\mathcal{B}(Q) = \bigcup \{ \mathcal{B}(Q_B) \mid B \in \mathcal{B}(\underline{D}) \}.$$

👁️ Každá dvě dělení $\underline{D}, \underline{Q}$ kompaktního intervalu J mají společné zjemnění.

Def: Pro omezenou $f: J \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^+$ a dělení D kompaktního intervalu J definujeme

1) pro cíhlu $B \in \mathcal{B}(D)$: $m(f, B) := \inf \{f(x) \mid x \in B\}$.

\Rightarrow dolní součet $s(f, D) := \sum_{B \in \mathcal{B}(D)} m(f, B) \cdot \text{vol}(B)$

2) pro cíhlu $B \in \mathcal{B}(D)$: $M(f, B) := \sup \{f(x) \mid x \in B\}$.

\Rightarrow horní součet $S(f, D) := \sum_{B \in \mathcal{B}(D)} M(f, B) \cdot \text{vol}(B)$

☞ pokud $C \subseteq B$, tak

$$m(f, B) \leq m(f, C) \leq M(f, C) \leq M(f, B).$$

☞ pokud Q zjemňuje D , tak

$$s(f, D) \leq s(f, Q) \leq S(f, Q) \leq S(f, D).$$

Tvrzení: Pro libovolná dvě dělení D, Q platí $s(f, D) \leq S(f, Q)$.

Důk: Necht' R je společné zjemnění D a Q . Potom máme

$$s(f, D) \leq s(f, R) \leq S(f, R) \leq S(f, Q) \quad \blacksquare$$

Důsledek: Pro libovolné dělení D je $s(f, D)$ omezena shora a $S(f, D)$ dolní nejmenšími konstantami, které jsou společné pro všechny dělení.

\rightarrow Tyto konstanty můžeme získat aplikací předchozího tvrzení na D a libovolné jiné dělení Q , které zafinemujeme.

Def: Pro omezenou funkci $f: J \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^+$, J je kompaktní interval, definujeme

1) dolní Riemannův integrál $\int_J f(x) dx := \sup \{s(f, D) \mid D \text{ je dělení } J\}$

2) horní Riemannův integrál $\bar{\int}_J f(x) dx := \inf \{S(f, D) \mid D \text{ je dělení } J\}$

3) Riemannův integrál $\int_J f(x) dx$, pokud $\int_J f(x) dx = \bar{\int}_J f(x) dx$.

☞ Pokud Riemannův integrál $\int_J f(x) dx$ existuje, tak

$$\text{vol} \{ (x, y) \in \mathbb{R}^{n+1} \mid x \in J \text{ a } y \in [0, f(x)] \} = \int_J f(x) dx$$

\rightarrow je to jediná hodnota, kterou dáva smysl přiřadit sousto. objemu

• Existence Riemannova integrálu více proměnných

Věta: Riemannův integrál $\int_D f(x) dx$ existuje \Leftrightarrow

$$\forall \varepsilon > 0 \exists D \text{ dělení } J : S(f, D) - s(f, D) < \varepsilon.$$

Dů: Stejný jazyk pro obvyklý Riemannův integrál. Například implikace

\Leftarrow : Pro libovolné $\varepsilon > 0$ máme D , že $S(f, D) < \varepsilon + s(f, D)$, takže

$$\bar{J} \leq S(f, D) < \varepsilon + s(f, D) \leq \varepsilon + \underline{J}$$

Protože vždy $\bar{J} \geq \underline{J}$ a ε může být libovolně malý, tak $\bar{J} = \underline{J}$. \blacksquare

Věta: Každá spojitá $f: J \subseteq \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$, J kompaktní i., má Riemannův integrál.

Dů: Budeme používat maximální metriku místo Eukleidovské - poněkud silně.

Tedy $d(x, y) := \max_i |x_i - y_i|$. Musíme uvést, že

$$\forall \varepsilon > 0 \exists D \text{ dělení } J : S(f, D) - s(f, D) < \varepsilon.$$

Máme

$$S(f, D) - s(f, D) = \sum_{B \in \mathcal{B}(D)} (M(f, B) - m(f, B)) \cdot \text{vol}(B).$$

Prostředkem $M(f, B) - m(f, B)$ pomocí ε , takže

$$\leq \varepsilon \cdot \sum_{B \in \mathcal{B}(D)} \text{vol}(B) = \varepsilon \cdot \text{vol}(J).$$

Protože $\text{vol}(J)$ je konstanta, což takhle stačí.

Nyní, že spojitosti f máme

$$\forall x, y \in J \quad \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 : d(x, y) < \delta \Rightarrow |f(x) - f(y)| < \varepsilon$$

Takže

$$M(f, B) - m(f, B) = \sup \{f(x) \mid x \in B\} - \inf \{f(x) \mid x \in B\}$$

\hookrightarrow největší hodnota \hookrightarrow nejmenší hodnota

$$= \sup \{|f(x) - f(y)| \mid x, y \in B\} < \varepsilon$$

\hookrightarrow největší rozdíl hodnot \blacksquare

• Jak počítat integrály více proměnných - Fubiniho věta

Věta (Fubiniho): Necht' $J_1 \in \mathbb{R}^m$ a $J_2 \in \mathbb{R}^m$ jsou kompaktní i. a $J = J_1 \times J_2$.

Necht' $f: J \in \mathbb{R}^{m+m} \rightarrow \mathbb{R}$ je spojitá a pro $\forall x \in J_1, \forall y \in J_2$ existují

i) $\int_{J_2} f(x, y) dy$

ii) $\int_{J_1} f(x, y) dx \rightarrow$ sady je y jako parametr

iii) $\int_{J_2} f(x, y) dy \rightarrow$ sady je x jako parametr

Potom platí

$$\int_{J_1 \times J_2} f(x, y) dx dy = \int_{J_1} \left[\int_{J_2} f(x, y) dy \right] dx = \int_{J_2} \left[\int_{J_1} f(x, y) dx \right] dy$$

Věta: Pro 2 proměnné $\int_J f = \int_{a_1}^{b_1} \int_{a_2}^{b_2} f(x, y) dy dx$.

Důk: Definujme $F(x) := \int_{J_2} f(x, y) dy$. Dokažeme, že existuje $\int_{J_1} F$ a že

$$\int_{J_1} F(x) dx = \int_{J_1} \int_{J_2} f(x, y) dy dx = \int_J f(x, y) dx dy.$$

Zvolme dělení D intervalu J tak, aby pro $\epsilon > 0$ platilo

$$\int_J f - \epsilon \leq \Delta(f, D) \leq S(f, D) \leq \int_J f + \epsilon. \quad (*)$$

Toto dělení je trojité děleními D_1 intervalu J_1 a D_2 intervalu J_2 . Máme

$$\mathcal{B}(D) = \{B_1 \times B_2 \mid B_1 \in \mathcal{B}(D_1), B_2 \in \mathcal{B}(D_2)\}.$$

Zřejmě

$$F(x) = \int_{J_2} f \leq "S(f, D_2)" \Rightarrow \text{definujme } M'(x, B_2) := \sup \{f(x, y) \mid y \in B_2\}$$

Takže

$$\leq \sum_{B_2 \in \mathcal{B}(D_2)} M'(x, B_2) \cdot \text{vol}(B_2)$$

$$\int_{J_1} F \leq S(F, D_1) = \sum_{B_1 \in \mathcal{B}(D_1)} M(F, B_1) \cdot \text{vol}(B_1) = \sum_{B_1 \in \mathcal{B}(D_1)} \sup \{F(x) \mid x \in B_1\} \cdot \text{vol}(B_1)$$

$$\leq \sum_{B_1 \in \mathcal{B}(D_1)} \sup \left\{ \sum_{B_2 \in \mathcal{B}(D_2)} M'(x, B_2) \cdot \text{vol}(B_2) \mid x \in B_1 \right\} \cdot \text{vol}(B_1)$$

$$\leq \sum_{B_1 \in \mathcal{B}(D_1)} \sum_{B_2 \in \mathcal{B}(D_2)} \sup \{M'(x, B_2) \mid x \in B_1\} \cdot \text{vol}(B_2) \cdot \text{vol}(B_1) \dots M'$$

$$\leq \sum_{B_1} \sum_{B_2} \sup \{f(x, y) \mid x \in B_1 \text{ \& } y \in B_2\} \cdot \text{vol}(B_2) \cdot \text{vol}(B_1)$$

$$= \sum_{B_1 \times B_2 \in \mathcal{B}(D)} \sup \{f(x, y) \mid (x, y) \in B_1 \times B_2\} \cdot \text{vol}(B_1 \times B_2) = S(f, D)$$

- tento proces můžeme udělat i pro infimum
- celou zkrátíme

$$\Delta(f, D) \leq \Delta(F, D_1) \leq \int_{D_1} F \leq S(F, D_1) \leq S(f, D) \leq \int_{D_1} f + \varepsilon$$

→ kombinaci Δ (*) to dáva

$$\int_{D_1} f - \varepsilon \leq \Delta(f, D) \leq \Delta(F, D_1) \leq \int_{D_1} F \leq S(F, D_1) \leq S(f, D) \leq \int_{D_1} f + \varepsilon$$

$$\Rightarrow \int_{D_1} f - \varepsilon \leq \int_{D_1} F \leq \int_{D_1} f + \varepsilon$$

→ takže pro libovolně malí ε , čili $\int_{D_1} f = \int_{D_1} F$. ■

Příklad: Objem koule \rightarrow rovnice $x^2 + y^2 + z^2 = r^2$

→ pláň: spočítáme objem polokoule 

→ na intervalu $J = [-r, r]^2$ vezmeme

$$z = f(x, y) := \begin{cases} \sqrt{r^2 - x^2 - y^2}, & \text{pro } r^2 - x^2 - y^2 \geq 0 \\ 0, & \text{jinak} \end{cases}$$

\rightarrow mimo koule plochá 0

$$V = 2 \cdot \int_{D_1} f = 2 \int_{-r}^r \int_{-r}^r f(x, y) dx dy = 2 \int_{-r}^r \int_{-r}^r \sqrt{r^2 - x^2 - y^2} dx dy$$

→ integrujeme přes y třeba zleva doprava výsledky integrálů

$$\int_{-r}^r \sqrt{r^2 - y^2 - x^2} dx. \text{ Jenže ta věc rovnice není } \sqrt{r^2 - y^2 - x^2}$$

\rightarrow když $x^2 > r^2 - y^2$, tak to je 0. Pokud rovnáme $u := \sqrt{r^2 - y^2}$, tak to je

$$\int_{-u}^u \sqrt{u^2 - x^2} dx = \left. \begin{array}{l} x = u \sin \theta \\ dx = u \cos \theta d\theta \end{array} \right\} \begin{array}{l} x = u; 1 = \sin \theta \\ x = -u; -1 = \sin \theta \end{array} \Bigg|_{\theta = -\frac{\pi}{2}}^{\theta = \frac{\pi}{2}} = \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} u \cos \theta \cdot u \cos \theta d\theta =$$

$$= u^2 \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \cos^2 \theta d\theta = 2u^2 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \frac{1}{2} (\cos(2\theta) + 1) d\theta = u^2 \left[\frac{1}{2} \sin(2\theta) + \theta \right]_0^{\frac{\pi}{2}} = \frac{\pi}{2} u^2.$$

$$\Rightarrow V = 2 \int_{-r}^r \frac{\pi}{2} u^2 dy = \pi \int_{-r}^r r^2 - y^2 dy = 2\pi \int_0^r r^2 - y^2 dy = 2\pi \left[r^2 y - \frac{y^3}{3} \right]_0^r$$

$$= 2\pi \left(r^3 - \frac{r^3}{3} \right) = \underline{\underline{\frac{4}{3} \pi r^3}}$$

! Je to legit? Pro použití Fubiniho věty musí být f souvislá
 \rightarrow tedy náhodou byla, protože se koule se dotýká plochy $z=0$,
 ale většinou se to nestane

• Lebesgueův integrál

→ složitější a mocnější konstrukce, pro kterou platí

1) Pokud na kompaktním intervalu J existuje Riemannův integrál $\int_J f$, tak se shoduje s Lebesgueovým.

→ je nepraktické pracovat pouze s definičním oborem jak s cílami
⇒ chceme integrovat přes kompaktní množinu D

$$2) \int_D \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \int_D f_n(x) dx \quad \text{pokud } |f_n(x)| \leq K \text{ pro } \forall x$$

↳ všechny tyto funkce f_1, f_2, \dots musí být omezené stejným K .

→ trochu podrobněji

3) pokud $\int_D f_n$ existuje pro $\forall n \in \mathbb{N}$ a posloupnost $(f_n)_n$ je monotónní, potom $\int_D \lim_n f_n = \lim_n \int_D f_n$

4) pokud $\int_{D_n} f$ existuje pro $n=1, 2, \dots$, potom existuje i $\int_{\bigcup_i D_i} f$

→ těch pravidel je víc

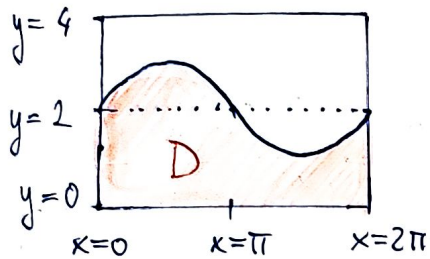
Fact: Pokud je f spojitá na kompaktním $D \subseteq \mathbb{E}^m$ a $D \subseteq J$, kde J je kompaktní interval, tak pokud rozšíříme f na $g: J \rightarrow \mathbb{R}$ hodnotami 0 na $J \setminus D$, tak získaná g je Lebesgueovsky integrovatelná.

• Tietzeova věta - každá reálná spojitá množina na cíle

Věta (Tietze): Množina (X, d) je m.f. a $Y \subseteq \mathbb{R}$ je uzavřená.

Potom každá spojitá $f: Y \rightarrow [a, b]$ se dá rozšířit na spojitou $g: X \rightarrow [a, b]$.

Příklad:



$$D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x \in [0, 2\pi] \text{ \& } y \in [0, 2 + \sin x]\}$$

$$J = [0, 2\pi] \times [0, 4] \rightarrow D \subseteq J$$

→ chceme spočítat $\int_D f(x, y) dx dy$ pro $f: D \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x, y) = \frac{1}{2}y$.

→ ale D není cíle $\rightarrow g: J \rightarrow \mathbb{R}$, $g(x, y) = \begin{cases} f(x, y), & (x, y) \in D \\ 0, & \text{jinak} \end{cases}$

$\int_D f = \int_J g$... ale g rozhodně na hranici D není spojitá, sice bodů nespojitosti je nekonečně mnoho

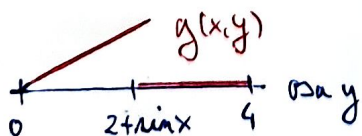
→ ale je to Lebesgueovsky integrovatelné

$$\begin{aligned} \int_D f &= \int_0^{2\pi} \int_0^{2+\sin x} g(x, y) dy dx = \int_0^{2\pi} \int_0^{2+\sin x} f(x, y) dy dx = \int_0^{2\pi} \int_0^{2+\sin x} \frac{y}{2} dy dx = \\ &= \int_0^{2\pi} \left[\frac{y^2}{2} \right]_0^{2+\sin x} dx = \int_0^{2\pi} (2 + \sin x)^2 dx = \int_0^{2\pi} (4 + 4\sin x + \sin^2 x) dx \\ &= [4x - 4\cos x]_0^{2\pi} + \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} (1 - \cos(2x)) dx = (8\pi - 4) - (0 - 4) + \frac{1}{2} \left[x - \frac{1}{2} \sin(2x) \right]_0^{2\pi} \\ &= 8\pi + \frac{1}{2}(2\pi - 0) = \underline{\underline{9\pi}} \end{aligned}$$

Intuice: integrujme postupně zleva \rightarrow doprava podle x

→ každý jednotlivý integrál podle y je $\int_0^{2+\sin x} g(x, y) dy$

→ situace:



→ je tam jenom 1 bod nespojitosti

→ prostě to rozdělím na

$$\int_0^{2+\sin x} g(x, y) dy = \int_0^{2+\sin x} \frac{1}{2}y dy + \int_{2+\sin x}^4 0 dy$$

• Substituční metoda

→ pro jednu proměnnou

Věta: Necht' f je spojitá a F je k ní primitivní. Dále necht' ϕ má derivaci. Potom platí

$$\int_a^b f(\phi(x)) \phi'(x) dx = \int_{\phi(a)}^{\phi(b)} f(x) dx.$$

Důk: Pro funkci $G := F(\phi)$ platí $G'(x) = F'(\phi(x)) \cdot \phi'(x)$, tedy

$$\int_{\phi(a)}^{\phi(b)} f(x) dx = F(\phi(b)) - F(\phi(a)) = G(b) - G(a) = \int_a^b f(\phi(x)) \phi'(x) dx.$$

Intuice: řekněme, že ϕ je rostoucí, tedy $\phi: [a, b] \rightarrow [\phi(a), \phi(b)]$.

Potom popisuje deformaci intervalu $[a, b]$. Konkrétně natabuluje malé intervaly $[x, x+h]$ v poměru přibližně $\phi'(x)$. To proto, že podle

Lagrangeovy věty o střední hodnotě: $\phi(x+h) - \phi(x) = \phi'(x+\theta h) \cdot h$.

Takže když $\int f(x) dx \sim$ sčítání obdélníků šířky h a výšky $f(x)$,

tak $\int f(\phi(x)) \phi'(x) dx \sim$ sčítání obdélníků šířky $h \cdot \phi'(x)$ a výšky $f(\phi(x))$.

Věta: Necht' U je otevřená oblast komplexní množiny $D \subseteq \mathbb{R}^n$ a $\phi: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ regulární. Potom pro spojitou funkci $f: \phi[D] \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ platí

$$\int_{\phi[D]} f(x) dx = \int_D f(\phi(x)) \underbrace{|\det(\nabla \phi(x))|}_{\frac{D(\phi)}{D(x)}} dx$$

Intuice: Absolutní hodnota determinantu matice lineárního zobrazení je faktor, o který se deformují objemy těles při provedení tohoto zobrazení. Protože ϕ je regulární, tak má TD, takže je lokálně lineární a determinant tohoto lokálně lineárního zobrazení je právě Jakobian.

1. Série domácích úkolů – termín odevzdání 30.10.2023

Příklad 1:

(1 bod)

Ukažte, že je-li funkce f spojitá na \mathbb{R}^n , potom množina $M = \{x \in \mathbb{R}^n; f(x) < 0\}$ je otevřená.

Příklady 2:

Lze následující funkce dodefinovat tak, aby byly na \mathbb{R}^2 spojité?

(a) $f(x, y) = \frac{\sin(xy)}{x^2+y^2}$ (1 bod)

(c) $f(x, y) = (x + y)^2 \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2+y^2}}\right)$ (1 bod)

Příklad 3.

Určete definiční obor následující funkce a vypočítejte parciální derivace všude, kde existují:

$f(x, y) = \operatorname{arctg} \frac{x-y}{x+y}$, vyčíslte v bodě $[1, 1]$ (1 bod)

Příklady k procvičování (na doma, pokud si nejste jistí a chtěli byste se pocvičit) – nejde o domácí úkol!

Určete definiční obor – jde o ot. či uz. množinu? Rozhodněte, zda jde o spojitou funkci, příp. zda ji lze spojitě rozšířit. Umíte vypočítat parciální derivace?

(a) $f(x, y, z) = \sqrt{\frac{z^2}{x^2+y^2} - 1}$ (b) $f(x, y) = x^2 - y^2$ (c) $f(x, y) = \frac{x}{y}$
(d) $f(x, y) = \arcsin xy$ (e) $f(x, y) = \arcsin \frac{y}{x+1}$ (f) $f(x, y) = \frac{\sin xy}{\sqrt{x^2+y^2}}$

① f spojitá na $\mathbb{R}^n \Leftrightarrow \forall x, y \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 : (d(x, y) < \delta \Rightarrow d(f(x), f(y)) < \varepsilon)$
 M je otevřená $\Leftrightarrow \forall x \in M \exists \delta > 0 : \Omega(x, \delta) \subseteq M$

\rightarrow dostaneme $x \in M, f(x) < 0 \Rightarrow$ vezmeme si nějaké jeho okolí t.j. $d(f(x), f(y)) < |f(x)|$

\rightarrow potom pro $d = 1 \dots 1$ máme $2f(x) < f(y) < f(x) + |f(x)| = 0 \Rightarrow f(y) < 0$

\rightarrow takhle okolí musí se spojitosti existovat

\hookrightarrow budeme chtít δ pro $\varepsilon := |f(x)|$

② Lze funkci spojitě dodefinovat?

a) $f(x,y) = \frac{\sin(xy)}{x^2+y^2}$, $f(0,0) = ?$

$f(x,0) = \frac{0}{x^2} = 0$, $f(x,x) = \frac{\sin(x^2)}{2x^2} \Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} f(x,x) = \frac{1}{2} \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin(x^2)}{x^2} = \frac{1}{2}$

\Rightarrow tuto funkci nelze spojitě dodefinovat

b) $f(x,y) = (x+y)^2 \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2+y^2}}\right)$, $f(0,0) = ?$

$f(x,0) = x^2 \cdot \sin\left(\frac{1}{x}\right) = x \cdot \frac{\sin\left(\frac{1}{x}\right)}{\frac{1}{x}} \Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} f(x,0) = 0$
 $f(x,x) = 4x^2 \sin\left(\frac{1}{x\sqrt{2}}\right) \dots \Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} f(x,x) = 0$ } možná $f(0,0) \rightarrow 0$?

$f'(x,y) := \begin{cases} f(x,y), & \text{pro } (x,y) \neq (0,0) \\ 0, & \text{pro } (x,y) = (0,0) \end{cases}$... je f' spojitá v $(0,0)$?

spojitost: $\forall \bar{x} \forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 : d((0,0), \bar{x}) < \delta \Rightarrow d(0, f'(\bar{x})) < \epsilon$
 $\hookrightarrow \bar{x} = (x,y) \quad \sqrt{x^2+y^2} < \delta \Rightarrow |f'(x,y)| < \epsilon$

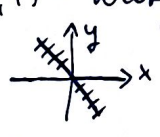
$|f'(x,y)| = (x+y)^2 \cdot \left| \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2+y^2}}\right) \right| \leq (x+y)^2 \stackrel{*}{\leq} 4(x^2+y^2) < 4\delta^2 \Rightarrow$ zvolím $\delta := \frac{1}{2}\sqrt{\epsilon}$

\Rightarrow pro $\delta := \frac{1}{2}\sqrt{\epsilon}$ platí $|f'(x,y)| < \epsilon \Rightarrow$ lze spojitě dodefinovat

*: $(x+y)^2 \leq 4(x^2+y^2) \Leftrightarrow x^2+2xy+y^2 \leq 4x^2+4y^2 \Leftrightarrow 0 \leq 3x^2-2xy+3y^2 = (x-y)^2+2(x^2+y^2)$

③ Definiční obor, parciální derivace, hodnota v $(1,1)$

$f(x,y) = \operatorname{arctg} \frac{x-y}{x+y} \Rightarrow f(1,1) = \operatorname{arctg} \frac{0}{2} = 0$

• Df: $x+y \neq 0 \Rightarrow y \neq -x$  $\hookrightarrow (x,y) \neq (0,0)$

• $\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{1}{1+\left(\frac{x-y}{x+y}\right)^2} \cdot \frac{(x+y)-(x-y)}{(x+y)^2} = \frac{2y}{(x+y)^2+(x-y)^2} = \frac{2y}{2x^2+2y^2} = \frac{y}{x^2+y^2} \Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x}(1,1) = \frac{1}{2}$

• $\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{1}{1+\left(\frac{x-y}{x+y}\right)^2} \cdot \frac{-1(x+y)-(x-y)}{(x+y)^2} = \frac{-2x}{2x^2+2y^2} = \frac{-x}{x^2+y^2} \Rightarrow \frac{\partial f}{\partial y}(1,1) = -\frac{1}{2}$
 $\hookrightarrow (x,y) \neq (0,0)$

2. Série domácích cvičení - termín odevzdání 13. 11. 2023

1. Najděte definiční obor, zjistěte, zda je funkce omezená shora a zda je omezená zdola. Spočítejte všechny derivace prvního a druhého řádu: (1 bod)

$$f(x, y) = \ln(x^2 - 2x - y)$$

2. Vypočítejte derivaci funkce $f(x, y, z) = \sin(xyz)$ ve směru $(2, 1, 1)$ v bodě $(1, 1, 0)$. (1 bod)

3. Buď dána funkce $f(x, y) = \arccos \frac{x}{x+y}$ (1 bod)


a) Najděte definiční obor D funkce f a načrtněte jej.

b) Určete gradient funkce $\nabla f(x, y)$ v bodě $[1, 1]$.

c) Je funkce f v tomto bodě diferencovatelná? Pokud ano, napište její totální diferenciál v tomto bodě.

d) Aproximujte f pomocí diferenciálu v bodě $[1.01; 0.99]$.

4. Zjistěte, zda lze funkci $f(x, y) = \frac{x^3 y}{x^2 + y^2}$ dodefinovat tak, aby měla ve všech bodech \mathbb{R}^2 totální diferenciál. Všude, kde existuje, totální diferenciál určete! (2 body)

① $D(f): y < x^2 - 2x$  $f(x, y) = \ln(x^2 - 2x - y)$

• Omezená shora: Nechť $\exists K$ l.č. $\forall x, y: f(x, y) < K$.

$$x^2 - 2x = 2e^K \Rightarrow x = 1 \pm \sqrt{1 + 2e^K}$$

Potom $f(1 + \sqrt{1 + 2e^K}, 0) = \ln(2e^K - 0) = \ln(2) + K > K$. SPOR

• Omezená zdola: Nechť $\exists L$ l.č. $\forall x, y: L < f(x, y)$

$$x^2 - 2x = e^L \Rightarrow x = 1 \pm \sqrt{1 + e^L}$$

Potom $f(1 + \sqrt{1 + e^L}, \frac{1}{2}e^L) = \ln(e^L - \frac{1}{2}e^L) = \ln(\frac{1}{2}e^L) = \ln(\frac{1}{2}) + L < L$. SPOR

$\Rightarrow f$ není omezená.

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{2x-2}{x^2-2x-y} \quad ; \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{2(x^2-2x-y) - 2(x-1)(2x-2)}{(x^2-2x-y)^2} = 2 \cdot \frac{-x^2+2x-y-2}{(x^2-2x-y)^2}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{-1}{x^2-2x-y} \quad ; \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = \frac{-1}{(x^2-2x-y)^2}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{2x-2}{(x^2-2x-y)^2} \dots \text{protože } f \text{ je spojitá}$$

② $f(x, y, z) = \sin(xyz)$, $v = (2, 1, 1)$, $a = (1, 1, 0)$

$$\nabla f = (yz \cdot \cos(xyz), xz \cdot \cos(xyz), xy \cdot \cos(xyz)) ; \quad \nabla f(a) = (0, 0, 1)$$

$$D_v f(a) = \langle \nabla f(a), v \rangle = 0 + 0 + 1 = \underline{\underline{1}}$$

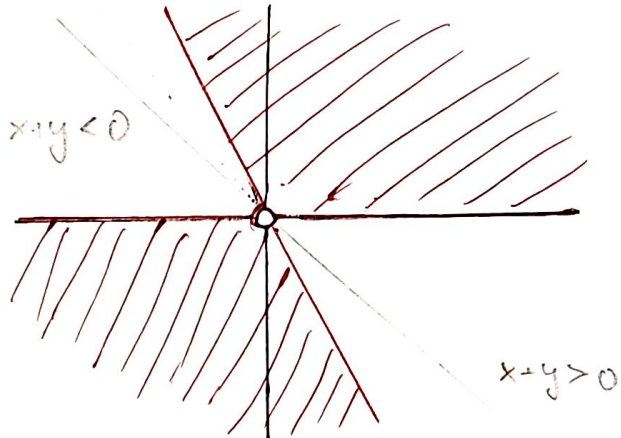
\uparrow tohle můžeme udělat, protože f má v a TD

③ $f(x,y) = \arccos\left(\frac{x}{x+y}\right)$

a) $D(f): -1 \leq \frac{x}{x+y} \leq 1, y \neq -x$

• $x+y > 0: -x-y \leq x \leq x+y \Rightarrow y \geq 0$
 $-2x-y \leq 0 \leq y \Rightarrow y \geq -2x$

• $x+y < 0: -2x-y \geq 0 \geq y \Rightarrow y \leq 0$
 $y \leq -2x$



b) $\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{-1}{\sqrt{1-\left(\frac{x}{x+y}\right)^2}} \cdot \frac{(x+y)-x}{(x+y)^2} = \frac{-y}{|x+y| \sqrt{(x+y)^2-x^2}}$
 $\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{-1}{\sqrt{1-\left(\frac{x}{x+y}\right)^2}} \cdot \frac{-x}{(x+y)^2} = \frac{x}{|x+y| \sqrt{(x+y)^2-x^2}}$

$\nabla f(1,1) = \left(-\frac{1}{2\sqrt{3}}, \frac{1}{2\sqrt{3}}\right)$

c) parciální derivace jsou v okolí (1,1) spojité \Rightarrow TD existuje

$D_f^{(1,1)}(h_1, h_2) = -h_1 \frac{1}{2\sqrt{3}} + h_2 \frac{1}{2\sqrt{3}} = \frac{\sqrt{3}}{6}(h_2 - h_1)$

d) $f(1.04, 0.99) \approx f(1,1) + D_f^{(1,1)}(0.04, -0.01) = \frac{\pi}{3} + \frac{\sqrt{3}}{6}(-0.05) \approx \underline{\underline{1.033}}$

④ $f(x,y) = \frac{x^3 y}{x^2 + y^2}, Df = \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\},$ spojitost OK mimo (0,0)

$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{3x^2 y (x^2 + y^2) - x^3 y (2x)}{(x^2 + y^2)^2} = \frac{x^2 y (x^2 + 3y^2)}{(x^2 + y^2)^2} \quad (x,y) \neq (0,0)$

$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{x^3 (x^2 + y^2) - x^3 y (2y)}{(x^2 + y^2)^2} = \frac{x^3 (x^2 - y^2)}{(x^2 + y^2)^2} \quad (x,y) \neq (0,0)$

→ spojitost na $D(f)$ OK

• Pro $(x,y) \neq (0,0): D_f^{(x,y)}(h_1, h_2) = h_1 \cdot \frac{x^2 y (x^2 + 3y^2)}{(x^2 + y^2)^2} + h_2 \cdot \frac{x^3 (x^2 - y^2)}{(x^2 + y^2)^2}$

• Pro $(x,y) = (0,0):$

a) dodefinujeme $f(0,0) := 0$ a ověříme, že f bude v (0,0) spojitá

$\forall (x,y) \forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0: \sqrt{x^2 + y^2} < \delta \Rightarrow |f(x,y)| < \epsilon$

$\left| \frac{x^3 y}{x^2 + y^2} \right| = \frac{x^2 |xy|}{x^2 + y^2} \leq \frac{x^2 (x^2 + y^2)}{x^2 + y^2} = x^2 \leq x^2 + y^2 < \delta^2 \Rightarrow \underline{\underline{\delta := \sqrt{\epsilon}}} \quad \checkmark$

b) ukážeme z definice TD, že $D_f^{(0,0)}(h_1, h_2) = 0$.

$f(0+h_1, 0+h_2) - f(0,0) = 0 + \|h\| \cdot \mu(h) \Rightarrow \mu(h) = \frac{f(h_1, h_2)}{\|h\|}$

→ pro $h \neq (0,0)$ je μ definována a spojitá.

→ pro $h = (0,0)$ ji dodefinujeme jako $\mu(0,0) := 0$ a ověříme spojitost:

$\forall (x,y) \forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0: \sqrt{x^2 + y^2} < \delta \Rightarrow |\mu(x,y)| < \epsilon$

$\left| \frac{f(x,y)}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right| = \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \cdot |f(x,y)| \leq \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \cdot (x^2 + y^2) = \sqrt{x^2 + y^2} < \delta \Rightarrow \underline{\underline{\delta := \epsilon}}$

\Rightarrow takže μ je spojitá v okolí (0,0) a $\mu(0,0) = 0$. Tedy $D_f^{(0,0)}(h_1, h_2) = 0$.

$\Rightarrow f$ lze dodefinovat aby měla TD na celém \mathbb{R}^2

3. Série domácích cvičení – termín odevzdání 27. 11. 2023

1. Mějme funkci $f(x, y, z) = \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{2}}$. (2 body)
Vypočtete její totální diferenciál všude, kde existuje. Vyčíslíte jej v bodě $(1, 1, 1)$.

2. Mějme následující funkci: (2 body)

$$f(x, y) = 4 \cdot \sqrt{1 - \frac{y}{x+1}}$$

- a) Najděte definiční obor funkce f a načrtněte jej.
b) Spočítejte parciální derivace všude, kde existují.
c) Ukažte, že funkce f je diferencovatelná v bodě $[0, -3]$ a určete v tomto bodě její totální diferenciál.
d) Napište rovnici tečné roviny ke grafu f v bodě $[0, -3, 8]$.
e) Najděte lineární aproximaci funkce f v okolí bodu $[0, -3]$.

3. Necht $f(x, y) = -x^2 - y^2 + 2x + 4y - 4$. (2 body)
Určete tečnou rovinu T , která je kolmá k přímce $\{[t, t, t] \in \mathbb{R}^3; t \in \mathbb{R}\}$.
Ve kterém bodě protíná T přímku $\{(0, 0, t) \in \mathbb{R}^3; t \in \mathbb{R}\}$?

Tečná nadrovina. Necht $G \subset \mathbb{R}^n$ otevřená, $a \in G$, $f \in C^1(G)$. Tečnou nadrovinou ke grafu funkce f v bodě $[a, f(a)]$ rozumíme graf funkce T , $x \in \mathbb{R}^n$:

$$T : x \mapsto f(a) + \frac{\partial f}{\partial x_1}(a)(x_1 - a_1) + \cdots + \frac{\partial f}{\partial x_n}(a)(x_n - a_n)$$

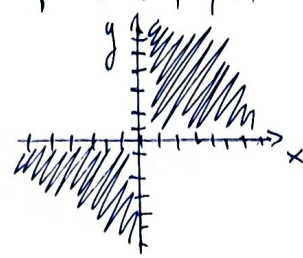
4. Mějme funkci $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ a funkce $r, s, t : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$: (2 body)

$$f(u, v, w) = u + vw$$

$$r(x) = x^2, s(x) = x^3 \text{ a } t(x) = \ln x$$

- a) Spočítejte všechny parciální derivace složené funkce $f(r(x), s(x), t(x))$.
Užijte maticové značení z přednášky!
b) Zkontrolujte výpočet derivací přímo („postaru“).

$f(x,y,z) = \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}}$, TD = ? , TD(1,1,1) = ?



Def. obor: $y \neq 0$, $\frac{x}{y} > 0$
 $x \neq 0$
 $z \neq 0$

$f(x,y,z) = e^{\frac{1}{z} \ln(\frac{x}{y})}$

spojitost: $\frac{x}{y}$ i $a^{\frac{1}{z}}$ jsou spojité na $D(f) \Rightarrow f$ je spojitá na celém $D(f)$.

$\frac{\partial f}{\partial x} = \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}} \cdot \frac{1}{z} \cdot \frac{1}{x} \cdot \frac{1}{y} = \frac{1}{xz} \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}}$... $x, y, z \neq 0, \frac{x}{y} > 0$

$\frac{\partial f}{\partial y} = \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}} \cdot \frac{1}{z} \cdot \frac{1}{x} \cdot \frac{-x}{y^2} = -\frac{1}{yz} \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}}$... $x, y, z \neq 0, \frac{x}{y} > 0$

$\frac{\partial f}{\partial z} = \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}} \cdot \ln\left(\frac{x}{y}\right) \cdot \frac{-1}{z^2} = -\frac{1}{z^2} \ln\left(\frac{x}{y}\right) \cdot \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}}$... $x, y, z \neq 0, \frac{x}{y} > 0$

definované
na celém
 $D(f)$

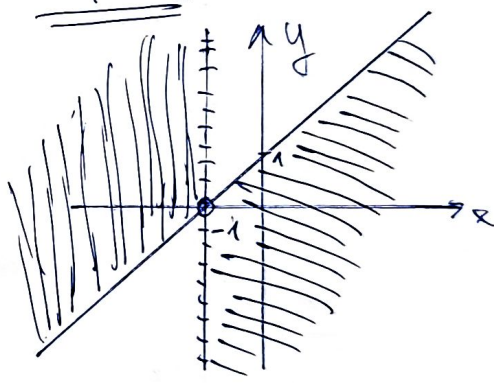
\Rightarrow všechny parciální derivace jsou spojité na celém $D(f)$

TD: $D_f^{(x,y,z)}(h) = \frac{1}{xz} \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}} h_1 - \frac{1}{yz} \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}} h_2 - \frac{1}{z^2} \ln\left(\frac{x}{y}\right) \cdot \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}} h_3 =$
 $= \frac{1}{z} \left(\frac{x}{y}\right)^{\frac{1}{z}} \cdot \left(\frac{1}{x} h_1 - \frac{1}{y} h_2 - \frac{1}{z} \ln\left(\frac{x}{y}\right) h_3\right)$

$D_f^{(1,1,1)}(h) = 1 \cdot 1 \cdot (1 h_1 - 1 h_2 - 1 \cdot \ln(1) h_3) = \underline{h_1 - h_2}$

② $f(x,y) = 4 \sqrt{1 - \frac{y}{x+1}}$

a) Def. obor: $x \neq -1, \frac{y}{x+1} \leq 1$
 $\begin{cases} x+1 > 0 : y \leq x+1 \\ x+1 < 0 : y \geq x+1 \end{cases}$



f je spojitá na celém $D(f)$

b) $\frac{\partial f}{\partial x} = 4 \cdot \frac{1}{2\sqrt{1-\frac{y}{x+1}}} \cdot \frac{1}{(x+1)^2} = \frac{2y}{(x+1)^2 \sqrt{1-\frac{y}{x+1}}}$
 $\frac{\partial f}{\partial y} = 4 \cdot \frac{1}{2\sqrt{1-\frac{y}{x+1}}} \cdot \frac{-1}{x+1} = \frac{-2}{(x+1)\sqrt{1-\frac{y}{x+1}}}$

\Rightarrow Definované a spojité na celém $D(f)$ kromě $y = x+1$.

c) TD $\approx (0, -3)$... spojitá PD \Rightarrow TD

$D_f^{(0,-3)}(h) = \frac{-6}{1} \cdot \frac{1}{\sqrt{1+3}} h_1 + \frac{-2}{1} \cdot \frac{1}{\sqrt{4}} h_2 = \underline{-3h_1 - h_2}$

d) $f(0, -3) = 4 \cdot \sqrt{1+3} = 8 \checkmark$

$\Rightarrow T_f^{(0,-3)}(x,y) = 8 - 3(x-0) - 1(y+3) = \underline{5 - 3x - y} \Rightarrow$ tečná rovina
 $3x + y + z = 5$

e) lineární aproximace f v bodě $(0, -3)$
 \Rightarrow přesně takhle dělá ta tečná rovina

③ $f(x, y) = -x^2 - y^2 + 2x + 4y - 4$

→ spojitost OK v úde

$\frac{\partial f}{\partial x} = -2x + 2$, $\frac{\partial f}{\partial y} = -2y + 4$ → spojitost OK v úde

$T_f^{(a_1, a_2)}(x, y) = (-2a_1 + 2)(x - a_1) + (-2a_2 + 4)(y - a_2)$

$T_f^{(a_1, a_2)}(x, y) = (2 - 2a_1)x + (4 - 2a_2)y + a_1(2a_1 - 2) + a_2(2a_2 - 4)$

$z = -x - y - c \dots$ protože řešení má $\{(1, 1, 1) \in \mathbb{R}^3 \mid 1 \in \mathbb{R}\}$

$\Rightarrow 2 - 2a_1 = -1 \Rightarrow a_1 = \frac{3}{2}$
 $\Rightarrow 4 - 2a_2 = -1 \Rightarrow a_2 = \frac{5}{2}$ } $-c = \frac{3}{2} \cdot 1 + \frac{5}{2} \cdot 1 = 4$

$\Rightarrow T_f^{(a_1, a_2)}(x, y) = -x - y + 4$

• $T \cap \{(0, 0, 1) \in \mathbb{R}^3 \mid 1 \in \mathbb{R}\} \dots 1 = -0 - 0 + 4 = 4 \Rightarrow$ v bodě $(0, 0, 4)$.

④ $f(u, v, w) = u + vwr$, $r(x) = x^2$, $s(x) = x^3$, $t(x) = \ln(x)$

$h(x) := f(r(x), s(x), t(x))$, $g(x) = (r(x), s(x), t(x))$

$D_h(x) = D_f(g(x)) \cdot D_g(x) = \left(\frac{\partial f}{\partial u}(g(x)), \frac{\partial f}{\partial v}(g(x)), \frac{\partial f}{\partial w}(g(x)) \right) \cdot \begin{pmatrix} \frac{\partial r}{\partial x}(x) \\ \frac{\partial s}{\partial x}(x) \\ \frac{\partial t}{\partial x}(x) \end{pmatrix} =$

$= 1 \cdot 2x + t(x) \cdot 3x^2 + s(x) \cdot \frac{1}{x} = \underline{\underline{2x + 3x^2 \ln(x) + x^2}}$

Kontrola:

$h(x) = x^2 + x^3 \ln(x)$

$\frac{\partial h}{\partial x}(x) = 2x + 3x^2 \ln(x) + x^2$ ✓

→ podmínky:

r, s, t mají derivace ✓
 f má totální diferenciál ✓

Průběžný test A – 11. 12. 2023

Jméno:

$$\frac{d}{dx} |x| = \operatorname{sgn}(x) \cdot \frac{d}{dx} x \quad \checkmark$$

$$\frac{d}{dx} \|f(x)\| = \operatorname{sgn}(f(x)) \cdot \frac{d}{dx} f(x) \quad \checkmark$$

1. Mějme následující funkci:

$$f(x, y) = \ln \left| \frac{1}{y} - x \right|$$

- Najděte definiční obor D_f funkce f a načrtněte jej.
- Je D_f otevřená nebo uzavřená množina? Jde o kompaktní množinu? (Nemusíte formálně dokazovat, ale zdůvodněte!)
- Vypočítejte gradient ∇f pro všechny body, ve kterých existuje.
- Kde všude je funkce f diferencovatelná? Pokud totální diferenciál existuje v bodě $[1, 2]$, určete ho!
- Pokud existuje tečná rovina ke grafu f v bodě $[1, 2, ?]$, napište její rovnici a určete normálový vektor.

Vše pečlivě zdůvodněte!

(5 bodů)

2. Mějme následující funkci f a množinu M :

$$f(x, y) = x^2 - xy + y^2, \quad M = \{[x, y] \in \mathbb{R}^2; |x| + |y| \leq 1\}$$

Najděte pro funkci f na množině M všechny body podezřelé z extrému; určete globální extrémy f na M .

Postup zdůvodněte!

(5 bodů)

$$f(x,y) = \ln \left| \frac{1}{y} - x \right|$$

(1b)

Jakub Smolík
Coubeslav

a) $y \neq 0, \frac{1}{y} - x \neq 0 \Rightarrow y \neq \frac{1}{x}$  $D_f = \mathbb{R}^2 \setminus \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid y=0 \vee y=\frac{1}{x}\}$ ✓

b) D_f je otevřená protože $\mathbb{R}^2 \setminus D_f$ tedy $\{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid y=0 \vee y=\frac{1}{x}\}$ je uzavřená ✓
 D_f není kompaktní protože je otevřená a není omezená ✓ (1b)

c) $\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{1}{|\frac{1}{y}-x|} \cdot \text{sgn}(\frac{1}{y}-x) \cdot (-1) = \frac{-1}{\frac{1}{y}-x} = \frac{y}{xy-1}$ } definované na celém D_f
 $\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{1}{|\frac{1}{y}-x|} \cdot \text{sgn}(\frac{1}{y}-x) \cdot (-\frac{1}{y^2}) = \frac{-1}{y^2(\frac{1}{y}-x)} = \frac{1}{xy^2-y}$ } spojitě na celém D_f ✓
 $\nabla f = \left(\frac{y}{xy-1}, \frac{1}{xy^2-y} \right)$ pro $(x,y) \in D_f$ ✓ (1b)

d) PD derivace spojitě na celém $D_f \Rightarrow$ TD na celém D_f ✓

$$D_f^{(1,2)}(h_1, h_2) = h_1 \cdot \frac{2}{2-1} + h_2 \cdot \frac{1}{4-2} = \underline{\underline{2h_1 + \frac{1}{2}h_2}} \quad \checkmark \quad (1b)$$

e) $f(1,2) = \ln \left| \frac{1}{2} - 1 \right| = \ln \left(\frac{1}{2} \right) = -\ln(2)$ ✓

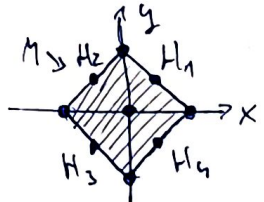
$$T_f^{(1,2)} = -\ln(2) + (x-1) \cdot 2 + (y-2) \cdot \frac{1}{2} = 2x + \frac{1}{2}y - 2 - 1 - \ln(2) = z$$

\Rightarrow tečná rovina v bodě $(1,2, -\ln(2))$ je $\underline{\underline{2x + \frac{1}{2}y - z = 3 + \ln(2)}}$ (1b)

\rightarrow normalový v. $\underline{\underline{\vec{n} = (2, \frac{1}{2}, -1)}}$

5b

2) $f(x,y) = x^2 - xy + y^2$, $M = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid |x| + |y| \leq 1\}$



f je definovaná + spojita na \mathbb{R}^2
 PD f jsou také def. + spoj na \mathbb{R}^2 ✓

1) Interiér M: $\nabla f = (2x - y, 2y - x)$

$\nabla f = (0,0) \Leftrightarrow \begin{cases} 2x - y = 0 \Rightarrow y = 2x \\ 2y - x = 0 \Rightarrow 4x - x = 0 \Rightarrow x = 0 \Rightarrow y = 0 \end{cases} \Rightarrow [0,0] \checkmark$

2) Rohy M: $[1,0], [0,1], [-1,0], [0,-1] \checkmark$

3) Hranice M:

• H_1 : $y = 1 - x \Rightarrow g_1(x) := f(x, 1-x) = x^2 - x(1-x) + 1 - 2x + x^2 = 3x^2 - 3x + 1$
 $g_1'(x) = 6x - 3 = 0 \Leftrightarrow x = \frac{1}{2} \Rightarrow [\frac{1}{2}, \frac{1}{2}]$

• H_2 : $y = 1 + x \Rightarrow g_2(x) := f(x, 1+x) = x^2 - x - x^2 + 1 + 2x + x^2 = x^2 + x + 1$
 $g_2'(x) = 2x + 1 = 0 \Leftrightarrow x = -\frac{1}{2} \Rightarrow [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}]$

• H_3 : $y = -1 - x \Rightarrow g_3(x) := f(x, -1-x) = x^2 + x + x^2 + 1 + 2x + x^2 = 3x^2 + 3x + 1$
 $g_3'(x) = 6x + 3 = 0 \Leftrightarrow x = -\frac{1}{2} \Rightarrow [-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}]$

• H_4 : $y = -1 + x \Rightarrow g_4(x) := f(x, x-1) = x^2 - x^2 + x + x^2 - 2x + 1 = x^2 - x + 1$
 $g_4'(x) = 2x - 1 = 0 \Leftrightarrow x = \frac{1}{2} \Rightarrow [\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}] \checkmark$

M je uzavřená a omezená \Rightarrow kompaktní } f na M nabývá min. a max.
 f je na M spojita ✓

• Podřízele body

• globální extrém na M ✓

$f(0,0) = 0$

$f(1,0) = f(0,1) = f(-1,0) = f(0,-1) = 1$

$f(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}) = \frac{1}{4} - \frac{1}{4} + \frac{1}{4} = \frac{1}{4} = f(-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2})$

$f(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}) = \frac{1}{4} + \frac{1}{4} + \frac{1}{4} = \frac{3}{4} = f(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2})$

g. maximum je v bodech $[1,0], [0,1], [-1,0], [0,-1] \rightarrow 1$

g. minimum je v bodě $[0,0] \rightarrow 0$ ✓

• lokalní extrém na M

$H_f = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow H_f^{(\frac{1}{2}, \frac{1}{2})} = H_f^{(-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2})} = H_f^{(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2})} = H_f^{(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2})} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \checkmark$

$\Delta H_f(A) = \begin{vmatrix} 2-4 & -1 \\ -1 & 2-4 \end{vmatrix} = (2-4)^2 - 1 = (1-4)(3-4) \Rightarrow \lambda_1 = 1, \lambda_2 = 3$

$\Rightarrow H_f$ je pozitivně definitní \Rightarrow v bodech $[\frac{1}{2}, \frac{1}{2}], [\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}], [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}], [-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}]$ jsou lokální minima $\frac{1}{4}$ a $\frac{3}{4}$. ✓

Zápočtový test B – 8. 1. 2024

Jméno: Jakub Smolík

Počet listů: 2 + zadání

1. Buď dána funkce

(10 bodů)

$$f : (x, y) = \operatorname{arctg} \left(\frac{x - y}{x + y} \right)$$

- Najděte definiční obor D_f funkce f a načrtněte jej.
- Pokud to lze, najděte fci F , která je spojitým rozšířením funkce f na \mathbb{R}^2 .
- Vypočítejte gradient $\nabla f(x, y)$ v bodě $[1, 2]$.
- Zjistěte, v jakých bodech má funkce f totální diferenciál.
Pokud má funkce f totální diferenciál v bodě $[1, 2]$, spočtěte ho.
- Aproximujte hodnotu funkce f v bodě $[1, 02; 1, 99]$ pomocí jejího totálního diferenciálu v bodě $[1, 2]$.

Vše pečlivě zdůvodněte!

2. Mějme následující vztahy:

(10 bodů)

$$\begin{aligned} \exp(z) - xyz &= 0 \\ \ln(xy) - \frac{x}{z} &= 0 \end{aligned}$$

- Dokažte, že existují funkce $y = y(x)$ a $z = z(x)$ třídy C^∞ , pro které platí $y(1) = e$, $z(1) = 1$, a které na jistém okolí bodu $[1]$ tyto vztahy splňují.
(Napište, co přesně vyplývá z věty o implicitních funkcích!)
- Vypočítejte $y'(1)$ a $z'(1)$.

3. Najděte všechny kandidáty na (lokální) extrémů funkce f na množině M :

(12 bodů)

$$f(x, y) = \exp(x^2 - y^2 + y), \quad M = \{[x, y] \in \mathbb{R}^2; x^2 + y^2 \leq 1 \ \& \ 0 \leq y\}$$

Nabývá tato funkce na dané množině globálního maxima, resp. globálního minima? V jakých bodech?

Pečlivě zdůvodněte!

4. Určete primitivní funkci na maximálních intervalech, kde existuje:

(8 bodů)

$$\int \frac{\sin x \cos x}{\sin^4 x + \cos^4 x} dx$$

① $f(x,y) = \operatorname{arctg}\left(\frac{x-y}{x+y}\right)$

a, $Df: x+y \neq 0 \Rightarrow y \neq -x$ ✓



(2b)

b, $f(x, -x) = \operatorname{arctg}\left(\frac{x+x}{x-x}\right)$

$x > 0$

$x > 0: \lim_{y \rightarrow x^+} f(x, -y) = \lim_{y \rightarrow x^+} \operatorname{arctg}\left(\frac{x+y}{x-y}\right) = \left\| \operatorname{arctg}\left(\frac{x+x^+}{0^-}\right) \right\| = \left\| \operatorname{arctg}(-\infty) \right\| = -\frac{\pi}{2}$ ✓

$\lim_{y \rightarrow x^-} f(x, -y) = \dots = \left\| \operatorname{arctg}(+\infty) \right\| = \frac{\pi}{2}$ ✓

(2b)

⇒ funkci f nelze na přímce $y = -x$ spojitě dodefinovat

c) $\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{1}{1 + \left(\frac{x-y}{x+y}\right)^2} \cdot \frac{x+y - (x-y)}{(x+y)^2} = \frac{2y}{(x+y)^2 + (x-y)^2} = \frac{2y}{2x^2 + 2y^2} = \frac{y}{x^2 + y^2}$ ✓ ... $(x,y) \neq (0,0)$ ne Df

$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{1}{1 + \left(\frac{x-y}{x+y}\right)^2} \cdot \frac{-1(x+y) - (x-y)}{(x+y)^2} = \frac{-2x}{2x^2 + 2y^2} = -\frac{x}{x^2 + y^2}$ ✓ ... $(x,y) \neq (0,0)$ ne Df

⇒ f spojitá na celém Df ✓

PD definované a spojitě na celém Df ✓ ⇒ \exists TD na celém Df ✓

$[1,2] \in Df \Rightarrow \nabla f(1,2) = \left(\frac{2}{1+4}, \frac{-1}{1+4}\right) = \left(\frac{2}{5}, -\frac{1}{5}\right)$ ✓

(2b)

d, TD na celém Df

$D_f^{(1,2)}(h_1, h_2) = \frac{2}{5}h_1 - \frac{1}{5}h_2 = \frac{1}{5}(2h_1 - h_2)$ ✓

(2b)

e, $f(1,02, 1,99) \approx f(1,2) + D_f^{(1,2)}(0,02, -0,01) = \operatorname{arctg}\left(\frac{1-2}{1+2}\right) + \frac{1}{5}(2 \cdot 0,02 + 0,01)$
 $= \operatorname{arctg}\left(-\frac{1}{3}\right) + 0,01 = \underline{\underline{0,01 - \operatorname{arctg}\left(\frac{1}{3}\right)}}$ ✓

(2b)

106

$$F_1(x, y, z) = e^z - xyz = 0$$

$$F_2(x, y, z) = \ln(xy) - \frac{x}{z} = 0$$

chci $y = y(x)$ a $z = z(x)$

Implicitní funkce

i) $a = (1, e, 1)$ $F_1(a) = e - e = 0$, $F_2(a) = \ln(e) - 1 = 0$ ✓ ✓

ii) F_1 a F_2 souvislé a spojité v okolí bodu a

$$\frac{\partial F_1}{\partial y} = -xz \checkmark, \quad \frac{\partial F_1}{\partial z} = e^z - xy$$

$$\frac{\partial F_2}{\partial y} = \frac{x}{xy} = \frac{1}{y}, \quad \frac{\partial F_2}{\partial z} = -\frac{x}{z^2}$$

~~Ukážeme spojitost~~
 PD definované a spojité v okolí bodu a

iii)
$$\begin{vmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial y}(a) & \frac{\partial F_1}{\partial z}(a) \\ \frac{\partial F_2}{\partial y}(a) & \frac{\partial F_2}{\partial z}(a) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -1 & 0 \\ \frac{1}{e} & 1 \end{vmatrix} = -1 - \frac{1}{e} \neq 0 \checkmark$$

$\forall x \in U_{(1)} \exists! (y, z) \in V(e, 1)$

$\Rightarrow \exists U(1) \exists V(e, 1) : \forall (y, z) \in V : \exists! x \in U : y = y(x), F_1(x, y(x), z(x)) = 0$
 $z = z(x), F_2(x, y(x), z(x)) = 0$

Protože $U \times V$ je otevřená okolí bodu a & F_1 a F_2 jsou samy 0,
 tak PD jsou samy nulový ✓

$$\frac{\partial F_1}{\partial x} = e^z \cdot \frac{\partial z}{\partial x} - yz - x \cdot \frac{\partial y}{\partial x} z = -xy \frac{\partial z}{\partial x}$$

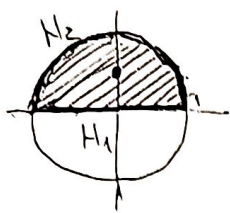
$$\frac{\partial F_2}{\partial x} = \frac{1}{xy} \cdot (y + x \cdot \frac{\partial y}{\partial x}) - \frac{z - x \cdot \frac{\partial z}{\partial x}}{z^2}$$

$$\frac{\partial F_1}{\partial x}(a) = e \cdot \frac{\partial z}{\partial x} - e - \frac{\partial y}{\partial x} - e \frac{\partial z}{\partial x} = -e - \frac{\partial y}{\partial x} = 0 \Rightarrow \frac{\partial y}{\partial x}(a) = -e \checkmark$$

$$\frac{\partial F_2}{\partial x}(a) = \frac{1}{e} (e + \frac{\partial y}{\partial x}) - (1 - \frac{\partial z}{\partial x}) = 1 + \frac{1}{e} \frac{\partial y}{\partial x} - 1 + \frac{\partial z}{\partial x} = 0$$

$$\Rightarrow \frac{1}{e} \cdot (-e) + \frac{\partial z}{\partial x} = 0 \Rightarrow \frac{\partial z}{\partial x}(a) = 1 \checkmark$$

3) $f(x,y) = e^{x^2 - y^2 + y}$, $M = \{[x,y] \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 \leq 1 \text{ \& } y \geq 0\}$



f je na M definovaná a spojitá a omezená ✓

$\frac{\partial f}{\partial x} = e^{x^2 - y^2 + y} \cdot (2x)$, \rightarrow PD def. a spojitá ✓

$\frac{\partial f}{\partial y} = e^{x^2 - y^2 + y} (1 - 2y)$

i) Interiér M :

$\nabla f(x,y) = (0,0) \Leftrightarrow \left. \begin{aligned} x e^{x^2 - y^2 + y} &= 0 \Rightarrow x = 0 \\ (1 - 2y) e^{x^2 - y^2 + y} &= 0 \Rightarrow 1 - 2y = 0 \Rightarrow y = \frac{1}{2} \end{aligned} \right\} [0, \frac{1}{2}] \checkmark$

ii) divné body: $[-1,0], [1,0]$ ✓ "špičky"

iii) Hranice H_1 : $y = 0 \Rightarrow g(x) := f(x,0) = e^{x^2}$
 $g'(x) = e^{x^2} \cdot 2x = 0 \Leftrightarrow x = 0$ } $[0,0] \checkmark$

iiii) Hranice H_2 : $y = \sqrt{1-x^2} \Rightarrow h(x) := f(x, \sqrt{1-x^2}) = e^{x^2 - (1-x^2) + \sqrt{1-x^2}}$

$h(x) = e^{2x^2 - 1 + \sqrt{1-x^2}}$

leto: $x^2 = 1 - y^2$

$h'(x) = e^{2x^2 - 1 + \sqrt{1-x^2}} \cdot (4x - \frac{2x}{2\sqrt{1-x^2}}) = 0 \Leftrightarrow 4x = \frac{x}{\sqrt{1-x^2}}$

$\Rightarrow 4x = \frac{x}{\sqrt{1-x^2}} \Leftrightarrow x = 0 \vee 4 = \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} \Leftrightarrow \sqrt{1-x^2} = \frac{1}{4} \Leftrightarrow 1-x^2 = \frac{1}{16}$
 $\Leftrightarrow x^2 = \frac{15}{16} \Leftrightarrow |x| = \frac{\sqrt{15}}{4}$
 $\Rightarrow [0,1], [-\frac{\sqrt{15}}{4}, \frac{1}{4}] \checkmark$

126

Protože M je kompaktní & f je spojitá na M , tak tam nabývá minima a maxima.

Podleží body: $[0, \frac{1}{2}], [-1,0], [1,0], [0,0], [0,1], [\pm \frac{\sqrt{15}}{4}, \frac{1}{4}] \checkmark$

$f(0, \frac{1}{2}) = e^{\frac{1}{2} - \frac{1}{4}} = e^{\frac{1}{4}}$

$f(-1,0) = f(1,0) = e$

$f(0,0) = e^0 = 1$ } minima

$f(0,1) = e^{1-1} = 1$

$f(\pm \frac{\sqrt{15}}{4}, \frac{1}{4}) = e^{\frac{15}{16} - \frac{1}{16} + \frac{1}{4}} = e^{\frac{7}{8} + \frac{2}{8}} = e^{\frac{9}{8}} \rightarrow$ maximum

f nabývá globálního minima v bodech $[0,0]$ a $[0,1]$... 1 ✓
 globálního maxima v bodech: $[\pm \frac{\sqrt{15}}{4}, \frac{1}{4}]$... $\exp(9/8)$

4. Série domácích cvičení – termín odevzdání 11. 12. 2023

- Mějme množinu $M = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3; x \sin z + y \cos z - e^z = 0\}$. (1 bod)
 - Ukažte, že tuto množinu lze na okolí bodu $a = (2, 1, 0)$ popsat jako graf funkce $z = z(x, y)$, kde $z(2, 1) = 0$.
 - Spočtěte parciální derivace prvního řádu této funkce z v příslušném bodu a .
 - Napište rovnici tečné roviny (pokud existuje) ke grafu funkce z v bodě a .
 - Najděte všechny globální a lokální extrémy následující funkce $f(x, y)$ (2 body)
na jejím definičním oboru: $f(x, y) = \frac{x^3}{3} - xy + \frac{y^2}{2}$
 - Zjistěte pomocí Lagrangeových multiplikátorů lokální extrémy funkce $f(x, y) = x + y$ na množině $M = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 - 1 = 0\}$ (2 body)
 - Zjistěte maximální a minimální hodnoty funkce $f(x, y) = x^2 + y^2 - 6x - 4y + 11$ na množině $M = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 - 4x \leq 5\}$.
Využijte libovolných metod, ale detailně zdůvodněte. (1 bod)
BONUS: Vyšetřete, zda má tato funkce i lokální extrémy. (1 bod)
-

Pro zájemce o další procvičení (nejde o dom. úkol)

- Najděte všechny body podezřelé z extrému, případně určete též lokální a globální extrémy následující funkce f (na celém definičním oboru):

$$f(x, y, z) = -x^3 + 3xz + 2y - y^2 - 3z^2$$

- Najděte všechny body podezřelé z extrému, případně určete též lokální a globální extrémy následující funkce f (na celém definičním oboru)

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^3 y}{x^2 + y^2} & \text{pro } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{pro } (x, y) = (0, 0). \end{cases}$$

Pokud byste potřebovali, můžete využít skutečnost, že funkce f je spojitá a má tot. diferenciál na \mathbb{R}^2 (bylo za domácí úkol).

$$M = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x \sin(z) + y \cos(z) - e^z = 0\} \rightarrow z = z(x, y) \quad \text{Jakub Smolík}$$

Couleslaw

a) $a = (2, 1, 0)$, $f(x, y, z) = x \sin(z) + y \cos(z) - e^z \rightarrow Df = \mathbb{R}^3$

i) $f(a) = 2 \cdot 0 + 1 \cdot 1 - e^0 = 0 \checkmark$

\hookrightarrow spojité na celém Df

ii) f spojité PD v okolí $(2, 1, 0)$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \sin(z)$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \cos(z)$$

$$\frac{\partial f}{\partial z} = x \cos(z) - y \sin(z) - e^z$$

} spojité na celém $\mathbb{R}^3 \checkmark$

iii) $\det \left(\frac{\partial^2 f}{\partial y_i \partial y_j} \right) = \det \left(\frac{\partial^2 f}{\partial z^2}(a) \right) = 2 \cdot 1 - 1 \cdot 0 - e^0 = 1 \neq 0 \checkmark$

$\Rightarrow \exists U(2, 1) \exists V(0)$ t.j. $\forall (x, y) \in U \exists ! z \in V : z = z(x, y), f(x, y, z(x, y)) = 0$

b) na $U \times V: f(x, y, z(x, y)) = 0$ na okolí $(2, 1, 0)$

\hookrightarrow je to otevřená množina a f je nulová \Rightarrow PD f jsou také nulové

$$\bullet \frac{\partial f}{\partial x} = \sin(z) + x \cos(z) \cdot \frac{\partial z}{\partial x} - y \sin(z) \frac{\partial z}{\partial x} - e^z \frac{\partial z}{\partial x}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x}(a) = 0 \Rightarrow 2 \cdot \frac{\partial z}{\partial x}(a) - 1 \cdot \frac{\partial z}{\partial x}(a) = 0 \Rightarrow \underline{\underline{\frac{\partial z}{\partial x}(a) = 0}}$$

$$\bullet \frac{\partial f}{\partial y} = x \cos(z) \frac{\partial z}{\partial y} + \cos(z) - y \sin(z) \cdot \frac{\partial z}{\partial y} - e^z \frac{\partial z}{\partial y}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0 \Rightarrow 2 \cdot \frac{\partial z}{\partial y}(a) + 1 - \frac{\partial z}{\partial y}(a) = 0 \Rightarrow \underline{\underline{\frac{\partial z}{\partial y}(a) = -1}}$$

c) $T_z^{(2,1)} = z(2, 1) + \frac{\partial z}{\partial x}(a) \cdot (x-2) + \frac{\partial z}{\partial y}(a) \cdot (y-1) = -1(y-1) = \underline{\underline{1-y = z}}$

② $f(x, y) = \frac{x^3}{3} - xy + \frac{y^2}{2}$ \rightarrow extrém

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} &= x^2 - y \\ \frac{\partial f}{\partial y} &= y - x \end{aligned} \right\} f \text{ i PD jsou definované a spojité na celém } \mathbb{R}^2$$

$$Df = 0 \Leftrightarrow y - x = 0 \Rightarrow x = y \text{ \& } x^2 - y = 0 \Rightarrow x^2 - x = 0 \Rightarrow x = 0 \vee x = 1$$

\Rightarrow podezřelé body $[0, 0]$ a $[1, 1]$

\rightarrow pokud $y = 0: f(x, y) = \frac{x^3}{3} \Rightarrow f$ není omezená $\Rightarrow f$ nemá globální extrém


$$H_f = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$H_{(0,0)} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \det H(\lambda) = \begin{vmatrix} -\lambda & -1 \\ -1 & 1-\lambda \end{vmatrix} = \lambda(\lambda-1) - 1 = \lambda^2 - \lambda - 1 \Rightarrow \left. \begin{aligned} \lambda_1 &= \frac{1+\sqrt{5}}{2} > 0 \\ \lambda_2 &= \frac{1-\sqrt{5}}{2} < 0 \end{aligned} \right\} \text{ sedlo}$$

$$H_{(1,1)} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \det H(\lambda) = \begin{vmatrix} 2-\lambda & -1 \\ -1 & 1-\lambda \end{vmatrix} = (2-\lambda)(1-\lambda) - 1 = \lambda^2 - 3\lambda + 1 \Rightarrow \lambda_{1,2} = \frac{3 \pm \sqrt{5}}{2} > 0 \Rightarrow \text{min}$$

\Rightarrow v bodě $[0, 0]$ má fce f sedlo a v bodě $[1, 1]$ lokální minimum.

③ $f(x,y) = x+y$, $M = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2+y^2-1=0\}$ → extrém

 $g(x,y) = x^2+y^2-1 \rightarrow f, g$ definované + spojité na celém \mathbb{R}^2
PD také " " " " " "

Lagrangeovy multiplikátory

i, $\nabla g = (2x, 2y) \neq (0,0)$ na M

ii) (\bar{x}, \bar{y}) je extrém $\Rightarrow \exists \lambda: L = f + \lambda g$

nenastane

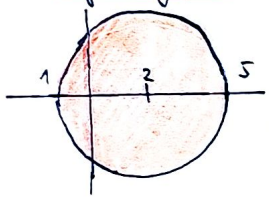
a, $0 = \frac{\partial L}{\partial x} \Rightarrow 1 + 2\lambda x = 0$
b, $0 = \frac{\partial L}{\partial y} \Rightarrow 1 + 2\lambda y = 0$
 $x^2+y^2-1=0$ & $x=y \Rightarrow 2x^2=1 \Rightarrow |x| = \frac{1}{\sqrt{2}}$

\Rightarrow podeřitelé body $[\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}]$ a $[-\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}]$ spojité

$\rightarrow M$ je omezená a uzavřená \Rightarrow kompaktní $\Rightarrow f$ na ní nabývá min a max

- $f(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}) = \sqrt{2}$... maximum
- $f(-\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}) = -\sqrt{2}$... minimum

④ $f(x,y) = x^2+y^2-6x-4y+11$, $M = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2+y^2-4x \leq 5\}$ → extrém



\hookrightarrow spojité PD, definované všude $(x-2)^2+y^2 \leq 9$

a) Interiér M: $\frac{\partial f}{\partial x} = 2x-6$, $\frac{\partial f}{\partial y} = 2y-4$... $\nabla f = (0,0) \Leftrightarrow \begin{matrix} x=3 \\ y=2 \end{matrix}$

\hookrightarrow je to uvnitř? $9+4-12=1 \leq 5 \checkmark \Rightarrow$ podeřitelý $[3,2]$

b, Hranice M: Lagrangeovy multiplikátory

$g(x,y) = x^2+y^2-4x-5$

i, $\nabla g = (2x-4, 2y) \neq (0,0)$ na hranici M

ii) (1) $0 = 2x-6 + \lambda(2x-4) \Rightarrow 0 = x-3 + \lambda(x-2)$

(2) $0 = 2y-4 + \lambda \cdot 2y \Rightarrow 0 = y-2 + \lambda y \Rightarrow \lambda = \frac{2-y}{y}$

(3) $0 = x^2+y^2-4x-5$

\Rightarrow (1) & λ : $x-3 + \frac{y}{y}(x-2)(2-y) = 0 \Rightarrow xy - 3y + 2x - xy - 4 + 2y = 0$

$-y + 2x - 4 = 0 \Rightarrow \underline{y = 2x - 4}$

\Rightarrow (3) & y : $x^2 + 4x^2 - 16x + 16 - 4x - 5 = 0 \Rightarrow 5x^2 - 20x + 11 = 0$

$x_{1,2} = \frac{20 \pm \sqrt{400 - 220}}{10} = 2 \pm \frac{3}{\sqrt{5}} \Rightarrow y_{1,2} = 2(2 \pm \frac{3}{\sqrt{5}}) - 4 = \pm \frac{6}{\sqrt{5}}$

• podeřitelé body: $\mu_1 = [3, 2]$, $\mu_2 = [2 + \frac{3}{\sqrt{5}}, \frac{6}{\sqrt{5}}]$, $\mu_3 = [2 - \frac{3}{\sqrt{5}}, -\frac{6}{\sqrt{5}}]$

$f(\mu_1) = 9 + 4 - 18 - 8 + 11 = -2$

$f(\mu_2) = 4 + \frac{12}{\sqrt{5}} + \frac{9}{5} + \frac{36}{5} - 12 - \frac{18}{\sqrt{5}} - \frac{24}{\sqrt{5}} + 11 = 3 + \frac{45}{5} - \frac{30}{\sqrt{5}} = 12 - 6\sqrt{5} \approx -1.4$

$f(\mu_3) = 4 - \frac{12}{\sqrt{5}} + \frac{9}{5} + \frac{36}{5} - 12 + \frac{18}{\sqrt{5}} + \frac{24}{\sqrt{5}} + 11 = 3 + 9 + \frac{30}{\sqrt{5}} = 12 + 6\sqrt{5} \approx 25.4$

$\rightarrow M$ je kompaktní a f spojité \Rightarrow max. je $12 + 6\sqrt{5}$, min. je -2