

Calcolo differenziale per funzioni a valori vettoriali.

Sia $\bar{F}: A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$ (A aperto)

Una tale funzione può essere pensata come una k -uple di funzioni $F_1, F_2, \dots, F_k: A \rightarrow \mathbb{R}$.

Osserva che si possono definire le derivate direzionali, ed in particolare le derivate parziali, come per funzioni scalari semplicemente derivando una componente

$$\frac{\partial \bar{F}_i}{\partial v}(x_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\bar{F}_i(x_0 + tv) - \bar{F}_i(x_0)}{t}$$

$|v|=1$

Si può ottenere così una matrice, detta matrice jacobiana, definita da

$$D\bar{F}(x_0) = \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x_1}(x_0) & \dots & \frac{\partial F_1}{\partial x_n}(x_0) \\ \frac{\partial F_2}{\partial x_1}(x_0) & \dots & \frac{\partial F_2}{\partial x_n}(x_0) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial F_k}{\partial x_1}(x_0) & \dots & \frac{\partial F_k}{\partial x_n}(x_0) \end{pmatrix}$$

S'osservi che le righe di tale matrice
altro non sono che i gradienti delle $\overline{F}_i$.

Diciamo che $\overline{F}$ è di classe $C^1(A)$ se
tutte le derivate parziali

~~Diciamo~~ $D_i \overline{F}_j(x_0) = \frac{\partial \overline{F}_j}{\partial x_i}(x_0) \left(= (\overline{D}\overline{F}(x_0))_{ij} \right)$

sono continue ~~per~~ in ogni $x_0 \in A$.

Diciamo che $\overline{F}$ è differenziabile in x_0
se esiste un'applicazione lineare

$L: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$ tale che

$$\lim_{|h| \rightarrow 0} \frac{|\overline{F}(x_0+h) - \overline{F}(x_0) - Lh|}{|h|} = 0$$

Oss. Sopra abbiamo un vettore di k componenti,
sotto di n

Ragionando componente per componente (sulle $\overline{F}_j$) si ottiene che l'applicazione L altro non è che l'applicazione rappresentata dalla matrice jacobiana di $\overline{F}$ in x_0 , cioè

$$L v = D\overline{F}(x_0) \cdot v = \begin{pmatrix} \frac{\partial \overline{F}_1}{\partial x_1}(x_0) & \dots & \\ \vdots & & \frac{\partial \overline{F}_k}{\partial x_n}(x_0) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$$

e il fatto che $\overline{F}$ sia differenziabile in x_0 diventa equivalente a dire che

$$\overline{F}(x) = \overline{F}(x_0) + D\overline{F}(x_0) \cdot (x - x_0) + o(|x - x_0|)$$

Derivazione per funzioni composte

Siano A aperto di $\mathbb{R}^n$, B aperto di $\mathbb{R}^k$

$$\overline{F}: A \rightarrow B \quad \text{e} \quad G: B \rightarrow \mathbb{R}^m.$$

Supponiamo che $\overline{F}$ sia differenziabile in x_0
e che G sia differenziabile in $y_0 = \overline{F}(x_0)$.

$$\text{Allora } H = G \circ \overline{F}: A \rightarrow \mathbb{R}^m$$

è differenziabile in x_0 e le sue
matrice jacobiana ~~è data~~ ha componenti

$$\frac{\partial H_i}{\partial x_j}(x_0) = \sum_{h=1}^k \frac{\partial G_i}{\partial y_h}(y_0) \frac{\partial F_h}{\partial x_j}(x_0)$$

$$i = 1, \dots, m$$

$$j = 1, \dots, n$$

Senza

dimostrare

~~dim. $H_i(x) = (G(F(x)))_i = G_i \circ F(x)$
per $m=1$.~~

quindi

$$DH(x_0) = DG(y_0) \cdot DF(x_0)$$

↑
prodotto
tra matrici

$$F(x_1, \dots, x_n) = (f_1(x_1, \dots, x_n), \dots, f_k(x_1, \dots, x_n))$$

$$G(y_1, \dots, y_k) = (g_1(y_1, \dots, y_k), \dots, g_m(y_1, \dots, y_k))$$

Vediamo di capire la formula :

se $v \in \mathbb{R}^m$ l'applicazione $D\bar{F}(x_0)$ agisce su v in questo modo

$$(1) \quad \left| \begin{aligned} w_j &= (D\bar{F}(x_0) \cdot v)_j = & j=1, \dots, k \\ &= \sum_{i=1}^m \frac{\partial f_j(x_0)}{\partial x_i} v_i \end{aligned} \right.$$

Se ora applico ad un vettore generico $w \in \mathbb{R}^k$ l'applicazione $DG(y_0)$ si ha

$$(2) \quad \left| \begin{aligned} u_h &= (DG(y_0) \cdot w)_h = & h=1, \dots, m \\ &= \sum_{j=1}^k \frac{\partial g_h(y_0)}{\partial y_j} w_j \end{aligned} \right.$$

Se in (2) scelgo il vettore w valutato in (1) ho che

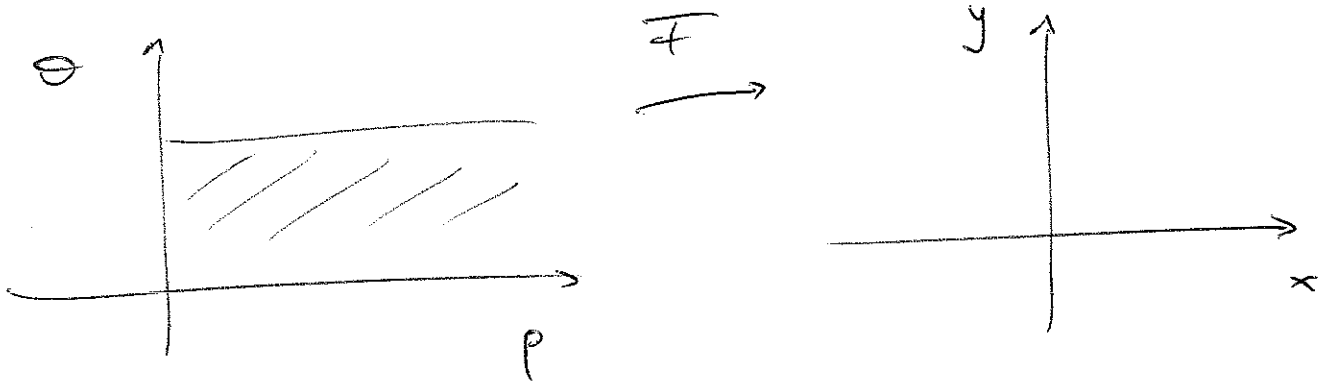
$$u_h = \sum_{j=1}^k \sum_{i=1}^m \frac{\partial g_h(y_0)}{\partial y_j} \frac{\partial f_j(x_0)}{\partial x_i} v_i$$

per cui la formula dell'anneto .

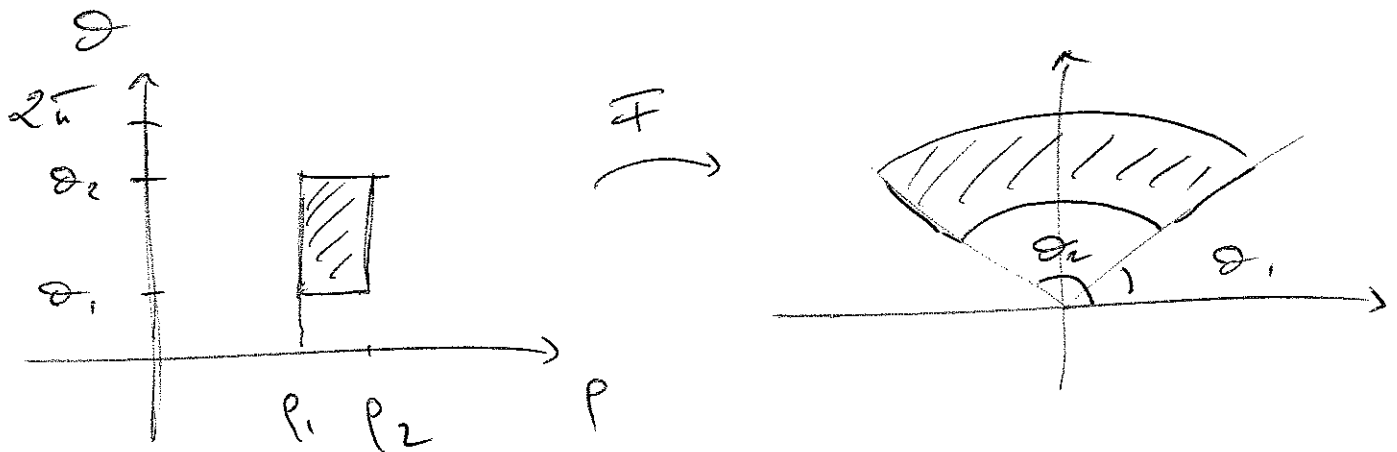
Attenzione! questa non è una dimostrazione .

Alcuni esempi standard di cambio di variabili

• coordinate polari (in 2 dimensioni)



$$\begin{aligned} \bar{F}: [0, +\infty) \times [0, 2\pi) &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (p, \vartheta) &\mapsto (p \cos \vartheta, p \sin \vartheta) \end{aligned}$$



$$\overline{JF} = J\bar{F} = \begin{pmatrix} \cos \vartheta & -p \sin \vartheta \\ \sin \vartheta & p \cos \vartheta \end{pmatrix}$$

$$|\det DF(p, \theta)| = \rho$$

• L'inverse di $\overline{F}$ è data da

$$\overline{F}(p, \theta) = (x, y)$$

$$\overline{F}^{-1}(x, y) = (p, \theta)$$

$$\rho(x, y) = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\theta(x, y) = \begin{cases} \arctg \frac{y}{x} \\ \frac{\pi}{2} \\ \arctg \frac{y}{x} + \pi \\ \frac{3}{2}\pi \\ \arctg \frac{y}{x} + 2\pi \end{cases}$$

$$\text{se } \begin{matrix} x \geq 0 \\ y \geq 0 \end{matrix}$$

$$\text{se } x = 0, y > 0$$

$$\text{se } x < 0, y > 0$$

$$\text{se } y < 0, x = 0$$

$$\text{se } x < 0, y < 0$$

- coordinate cilindriche (in dimensione 3)

$$\overline{F} : (0, +\infty) \times (0, 2\pi) \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$$

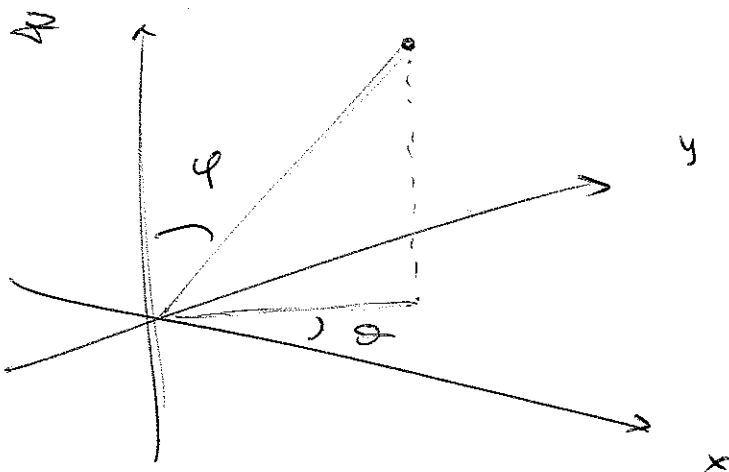
$$\overline{F}(p, \vartheta, z) = (p \cos \vartheta, p \sin \vartheta, z)$$

$$D\overline{F} = \begin{pmatrix} \cos \vartheta & -p \sin \vartheta & 0 \\ \sin \vartheta & p \cos \vartheta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$|\det D\overline{F}(p, \vartheta, z)| = p$$

- coordinate sferiche (dim 3)

$$\overline{F} : (0, +\infty) \times (0, 2\pi) \times (0, \pi] \rightarrow \mathbb{R}^3$$



$$x = \rho \cos \vartheta \sin \varphi$$

$$y = \rho \sin \vartheta \sin \varphi$$

$$z = \rho \cos \varphi$$

$$D\vec{F} = \begin{pmatrix} \cos\theta \sin\phi & -\rho \sin\theta \sin\phi & \rho \cos\theta \cos\phi \\ \sin\theta \sin\phi & \rho \cos\theta \sin\phi & \rho \sin\theta \cos\phi \\ \cos\phi & 0 & -\rho \sin\phi \end{pmatrix}$$

$$|\det D\vec{F}| = \left| \cos\phi \left(-\rho^2 \sin\phi \cos\phi \right) + \right. \\ \left. - \rho \sin\phi \left(\rho \sin^2\phi \right) \right| =$$

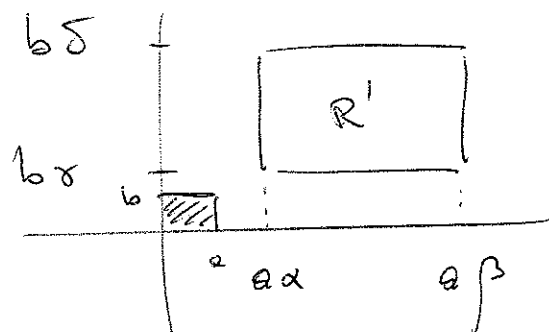
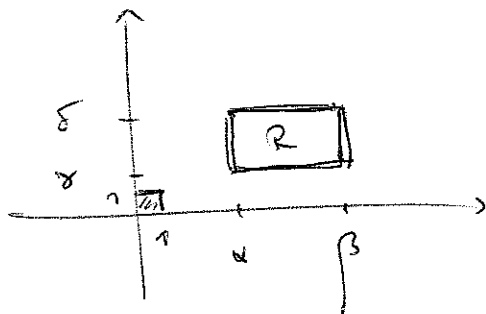
$$= \rho^2 \sin\phi \cos^2\phi + \rho^2 \sin^3\phi =$$

$$\cancel{\rho^2 \sin^3\phi \cos\phi} = \rho^2 \sin\phi$$

• cambiamento lineare

$$F: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$F(x, y) = (ax, by)$$



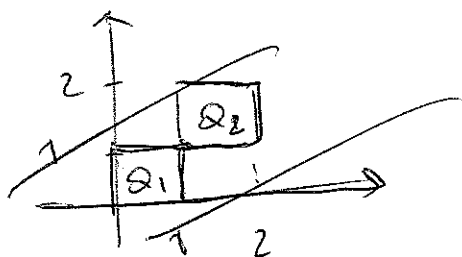
Il rettangolo R viene mandato in R'

$$DF = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} \quad | \det DF | = |ab|$$

Se $a > 0, b > 0 \quad | \det DF | = ab > 0$

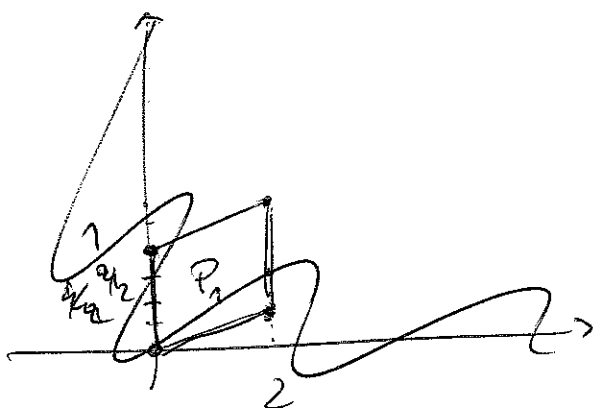
Se consideriamo $F: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

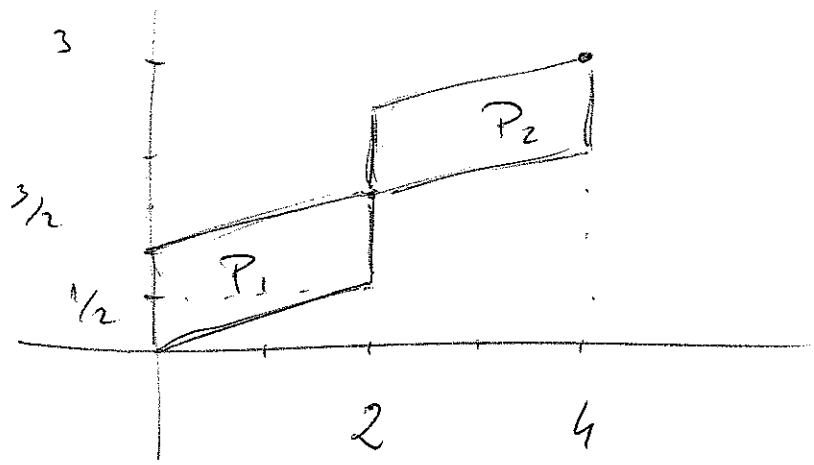
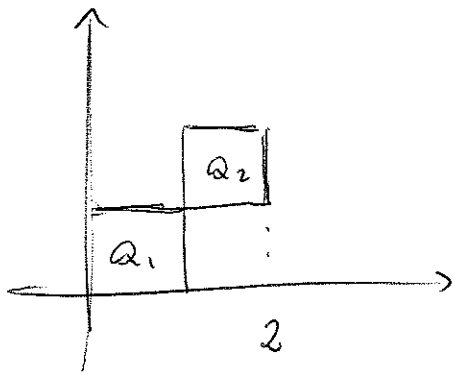
$$(x, y) \mapsto \left(2x, \frac{1}{2}x + y \right)$$



~~Il quadrato di vertici
(1,1), (2,1), (2,2), (1,2)~~

~~viene mandato nel
parallelogramma di fianco~~





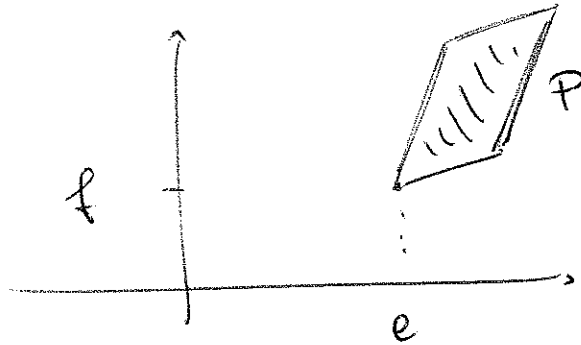
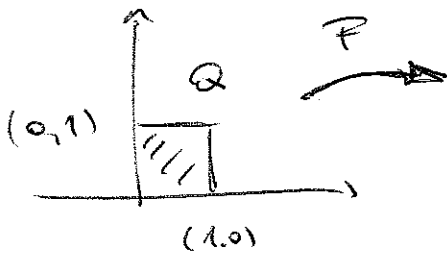
$$|\det D\bar{F}| = \det \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 1/2 & 1 \end{pmatrix} = 2$$

$$\text{Area } Q_1 = 1$$

$$\text{Area } P_1 = 2$$

$$\bullet \quad \bar{F}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$\bar{F}(x,y) = (ax+by+e, cx+dy+f)$$



$$D\bar{F}(x,y) = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

$$|\det D\bar{F}| = |ad - bc| = \text{Area}(\bar{F})$$

$$\text{Se } F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$F x = A x + b$$

$$A = (a_{ij})_{i,j=1}^n$$

$$b = (b_1, \dots, b_n)$$

$$DF(x) = A$$

Dato $Q = [0, 1]^n$ che ha volume 1

denotiamo con $P = F(Q)$.

Area di P è $|\det A|$ s'vedre'
(più avanti)

