

4. DIFERENCIABILIDAD

Definiciones:

Sea $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$ y sea $\vec{a} = (a_1, a_2) \in A$

- Se define la derivada parcial de f con respecto a x en \vec{a} como:

$$\frac{\partial f}{\partial x}(a_1, a_2) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a_1 + h, a_2) - f(a_1, a_2)}{h} \text{ si existe y es un número real.}$$

- Se define la derivada parcial de f con respecto a y en \vec{a} como:

$$\frac{\partial f}{\partial y}(a_1, a_2) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a_1, a_2 + h) - f(a_1, a_2)}{h} \text{ si existe y es un número real.}$$

- Si $\exists \frac{\partial f}{\partial x}(a_1, a_2)$ y $\exists \frac{\partial f}{\partial y}(a_1, a_2)$ se define el vector gradiente a f en \vec{a} como:

$$\nabla f(a_1, a_2) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(a_1, a_2), \frac{\partial f}{\partial y}(a_1, a_2) \right)$$

- Si $\exists \frac{\partial f}{\partial x}(a_1, a_2)$ y $\exists \frac{\partial f}{\partial y}(a_1, a_2)$ se define:

$$- \text{Gráfico}(f) = \{(x, y, f(x, y)) : (x, y) \in A\}$$

$$- \text{Plano tangente al Gráfico}(f) \text{ en } (a_1, a_2, f(a_1, a_2)) :$$

$$z = f(a_1, a_2) + \left\langle \nabla f(a_1, a_2)(x - a_1, y - a_2) \right\rangle$$

Diferenciabilidad en \mathbb{R}^2 :

Sea $f : B \subseteq \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$ y sea $\vec{a} \in B$ tal que existen $\frac{\partial f}{\partial x}(\vec{a})$ y $\frac{\partial f}{\partial y}(\vec{a})$; sea $T : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$ la transformación lineal asociada a la matriz $A = \nabla f(\vec{a})$ definida por $T(x, y) = (x \ y) \cdot A^T = \left\langle (x, y); \nabla f(\vec{a}) \right\rangle = x \frac{\partial f}{\partial x}(\vec{a}) + y \frac{\partial f}{\partial y}(\vec{a})$.

Decimos que f es diferenciable en \vec{a} si:

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{f(a_1 + h_1, a_2 + h_2) - f(a_1, a_2) - \frac{\partial f}{\partial x}(\vec{a})h_1 - \frac{\partial f}{\partial y}(\vec{a})h_2}{\|(h_1, h_2)\|} = 0$$

Es este caso, T se llama la diferencial de f en \vec{a} y se la nota: $T = Df(\vec{a})$.

Diferenciabilidad en \mathbb{R}^n :

Sea $f : B \subseteq \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^m$ y sea $\vec{a} \in B$ tal que $f(\vec{x}) = (f_1(\vec{x}), \dots, f_m(\vec{x}))$ con $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ y tal que existen $\frac{\partial f_j}{\partial x_i}(\vec{a}) \forall 1 \leq j \leq m ; 1 \leq i \leq n$; sea $T : \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^m$ la transf.

lineal asociada a la matriz: $A = \begin{pmatrix} \nabla f_1(\vec{a}) \\ \vdots \\ \nabla f_m(\vec{a}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(\vec{a}) & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(\vec{a}) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(\vec{a}) & \cdots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(\vec{a}) \end{pmatrix}$

ie, $T(x_1, \dots, x_n) =$

$$(x_1, \dots, x_n)(\nabla f_1(\vec{a}), \dots, \nabla f_m(\vec{a})) = (x_1, \dots, x_n) \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(\vec{a}) & \cdots & \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(\vec{a}) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(\vec{a}) & \cdots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(\vec{a}) \end{pmatrix}$$

Decimos que f es diferenciable en \vec{a} si:

$$\lim_{\vec{h} \rightarrow \vec{0}} \frac{f(\vec{a} + \vec{h}) - f(\vec{a}) - T(\vec{h})}{\|\vec{h}\|} = 0$$

Es este caso, T se llama la diferencial de f en \vec{a} y se la nota: $T = Df(\vec{a})$.

Proposición:

$A \subseteq \mathbb{R}^n$ abierto, $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$; $\vec{a} \in A$ entonces:

$$f \text{ diferenciable en } \vec{a} \implies f \text{ continua en } \vec{a}$$

Definición:

Sea $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$; $f = (f_1, \dots, f_m)$. f se dice de clase C^1 (notamos $f \in C^1$) si se satisfacen:

1. $\exists \frac{\partial f_j}{\partial x_i}(\vec{x}) \forall 1 \leq j \leq m, \forall 1 \leq i \leq n, \forall \vec{x} \in A$.
2. Las funciones $\frac{\partial f_j}{\partial x_i} : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ son continuas $\forall 1 \leq j \leq m, \forall 1 \leq i \leq n$.

Proposición:

Sea $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $\vec{a} \in A$:

$$f \in C^1 \text{ (en } \vec{a}) \implies f \text{ es diferenciable (en } \vec{a}).$$

Regla de la cadena:

Sean:

$$\left. \begin{array}{l} f : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m \\ g : B \subseteq \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^n \end{array} \right\} \text{ tales que } g(B) \subseteq A$$

Sea $h = f \circ g : B \subseteq \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^m$

$$g(x_1, \dots, x_p) = (u_1(x_1, \dots, x_p), \dots, u_n(x_1, \dots, x_p))$$

$$h(x_1, \dots, x_p) = f \circ g(x_1, \dots, x_p) = f(g(x_1, \dots, x_p))$$

$$\frac{\partial h_i}{\partial x_{1(\dots n)}}(x_1, \dots, x_p) = \frac{\partial f}{\partial u_1}(g(x_1, \dots, x_p)) \cdot \frac{\partial u_1}{\partial x_{1(\dots n)}}(x_1, \dots, x_p) + \dots +$$

$$\frac{\partial f}{\partial u_n}(g(x_1, \dots, x_p)) \cdot \frac{\partial u_n}{\partial x_{1(\dots n)}}(x_1, \dots, x_p) \quad (1 \leq i \leq m)$$

Curvas en \mathbb{R}^n :

Una curva en \mathbb{R}^n es la imagen de una función continua $C : (a, b) \subseteq \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}^n$, se verifica que:

- La curva se dice diferenciable si la función C es diferenciable.
- Si C es diferenciable en $t = t_0$, entonces:
 - $C(t) = (C_1(t), \dots, C_n(t))$ con $C_i : (a, b) \subseteq \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$
 - C diferenciable en $t = t_0 \implies$ cada C_i es diferenciable en $t = t_0$, ie, $\exists C'_i(t_0) \forall 1 \leq i \leq n$
 - Se define el vector tangente a la curva en $t = t_0$ como el vector $\vec{v} = (C'_1(t_0), \dots, C'_n(t_0)) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{C(t_0 + h) - C(t_0)}{h}$

Proposición:

Sea $C : (a, b) \subseteq \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}^n$ una curva diferenciable, y sea $f : B \subseteq \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$, con $C((a, b)) \subseteq B$, diferenciable en t_0 con $t_0 \in (a, b)$, entonces:

$f \circ C : (a, b) \longrightarrow \mathbb{R}$ es derivable en t_0 y además

$$(f \circ C)'(t_0) = \left\langle \nabla f(C(t_0)); C'_1(t_0), \dots, C'_n(t_0) \right\rangle$$

Derivada direccional:

$A \subseteq \mathbb{R}^2$ abierto; $f : A \subseteq \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$; $\vec{v} = (v_1, v_2) \in \mathbb{R}^2$ tal que $\|\vec{v}\| = 1$; se define la derivada direccional de f en $\vec{a} = (a_1, a_2) \in A$ en la dirección \vec{v} como:

$$\frac{\partial f}{\partial \vec{v}}(\vec{a}) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a_1 + hv_1, a_2 + hv_2) - f(a_1, a_2)}{h} \text{ si existe y es un número real.}$$

Proposición:

$A \subseteq \mathbb{R}^n$ abierto; $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$; $\vec{a} \in A$,

$$f \text{ diferenciable en } \vec{a} \implies \exists \frac{\partial f}{\partial \vec{v}}(\vec{a}) \forall \vec{v} \in \mathbb{R}^n; \|\vec{v}\| = 1$$

Además:

$$\frac{\partial f}{\partial \vec{v}}(\vec{a}) = \left\langle \nabla f(\vec{a}); \vec{v} \right\rangle = Df(\vec{a})(\vec{v})$$

Proposición:

$A \subseteq \mathbb{R}^n$ abierto; $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$; diferenciable en $\vec{a} \in \mathbb{R}^n$ y tal que $\nabla f(\vec{a}) \neq \vec{0}$, entonces:

$$\frac{\partial f}{\partial \vec{v}}(\vec{a}) \leq \frac{\partial f}{\partial \left(\frac{\nabla f(\vec{a})}{\|\nabla f(\vec{a})\|} \right)} \forall \vec{v} \in \mathbb{R}^n \text{ tal que } \|\vec{v}\| = 1$$

(ie, f cambia más rápidamente partiendo de \vec{a} en $\frac{\nabla f(\vec{a})}{\|\nabla f(\vec{a})\|}$)

Definición:

Dada $f : A \subseteq \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}$; sea $k \in \mathbb{R} \in \text{Im}(f) \in \mathbb{R}$.

Se define la superficie de nivel de f correspondiente a k como:

$$S = f^{-1}(k) = \left\{ \vec{a} \in A : f(\vec{a}) = k \right\}$$

Proposición:

$f : A \subseteq \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}$; $k \in \mathbb{R}$; $S = f^{-1}(k)$

$\nabla f(\vec{a})$ es normal a la superficie de nivel S y tangente (perpendicular) a cualquier curva sobre S que pase por \vec{a} .

Definiciones:

$f : A \subseteq \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}$ diferenciable; $S = f^{-1}(k) \subseteq A$; $k \in \text{Im}(f)$; $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3) \in S$ tal que $\nabla f(a_1, a_2, a_3) \neq 0$, entonces definimos:

1. Plano tangente a la superficie de nivel S en \vec{a} como el de ecuación:

$$\left\langle \nabla f(\vec{a}); (x - a_1, y - a_2, z - a_3) \right\rangle = 0$$

2. Recta normal a S en \vec{a} como la de ecuación: $X = \vec{a} + t\nabla f(\vec{a})$

Teorema del valor medio en \mathbb{R} (Lagrange):

Sea $f : [a, b] \subseteq \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ continua y derivable en $(a, b) \implies \exists c \in (a, b)$
tal que $\frac{f(b) - f(a)}{b - a} = f'(c)$

Teorema del valor medio en \mathbb{R}^n :

$A \subseteq \mathbb{R}^n$ abierto; $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$ diferenciable.

Dados \vec{a} y $\vec{b} \in A$; $S_{\vec{a}\vec{b}} = \left\{ \vec{z} \in \mathbb{R}^n : \vec{z} = t\vec{b} + (1 - t)\vec{a}; 0 \leq t \leq 1 \right\} \subseteq A$ (ie, \vec{z} pertenece al segmento que une a \vec{a} con \vec{b}), entonces:

$\exists t_0 \in (0, 1) \subseteq \mathbb{R}$ tal que si $\vec{z}_0 = t_0\vec{b} + (1 - t_0)\vec{a}$; $\vec{z}_0 \in A$ resulta que:

$$f(\vec{b}) - f(\vec{a}) = \left\langle \nabla f(\vec{z}_0); \vec{b} - \vec{a} \right\rangle = Df(\vec{z}_0)(\vec{b} - \vec{a}) = \|\vec{b} - \vec{a}\| \frac{\partial f}{\partial \left(\frac{\vec{b} - \vec{a}}{\|\vec{b} - \vec{a}\|} \right)}(\vec{z}_0)$$

Teorema de la función inversa:

$f : A$ abierto $\subseteq \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^n$ de clase C^1 ; $\vec{a} \in A$, tal que $\det\left((Df(\vec{a}))\right) \neq 0 \implies$ existen $V \subseteq A$ y $W \subseteq \mathbb{R}^n$ abiertos tales que:

- $\vec{a} \in V$
- $f(\vec{a}) \in W$ y $f : V \longrightarrow W$ es biyectiva (ie, $\exists f^{-1} : W \longrightarrow V$)
- $f^{-1} : W \longrightarrow V$ es de clase C^1 y $\left(Df^{-1}(\vec{y})\right) = \left(Df(f^{-1}(\vec{y}))\right)^{-1} \forall \vec{y} \in W$

Todos simultáneamente, garantizando la existencia de inversa local de f .

Teorema de la función implícita:

Sea $F : A$ abierto $\subseteq \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}$ de clase C^1 ; $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3) \in A$ tal que:

$F(\vec{a}) = 0$ y $\frac{\partial F}{\partial z}(\vec{a}) \neq 0 \implies$ existen $V \subseteq \mathbb{R}^2$ abierto, $W \subseteq \mathbb{R}$ abierto tal que $(a_1, a_2) \in V$ y $a_3 \in W$ con $V \times W \subseteq A$, existe una única $f : V \longrightarrow W$ de clase C^1 tal que:

- $f(a_1, a_2) = a_3$
- $F(x, y, f(x, y)) = 0 \forall (x, y) \in V$

Además:

$$\frac{\partial f}{\partial x}(a_1, a_2) = \frac{-\frac{\partial F}{\partial x}(a_1, a_2, a_3)}{\frac{\partial F}{\partial z}(a_1, a_2, a_3)} \qquad \frac{\partial f}{\partial y}(a_1, a_2) = \frac{-\frac{\partial F}{\partial y}(a_1, a_2, a_3)}{\frac{\partial F}{\partial z}(a_1, a_2, a_3)}$$