

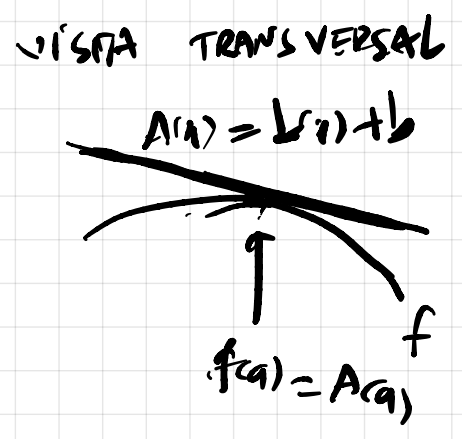
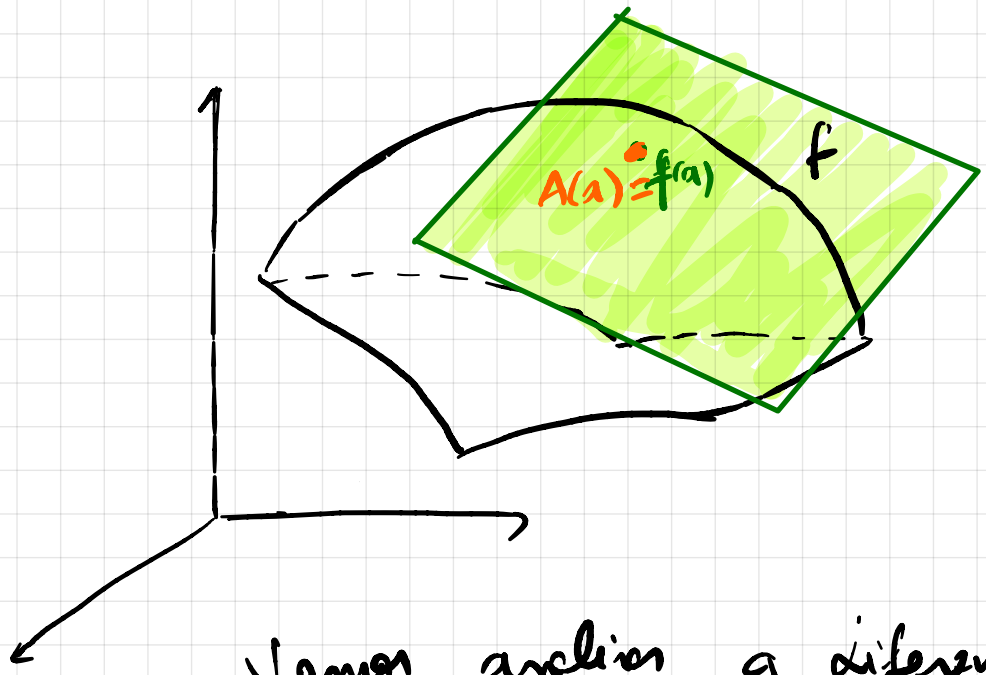
DIFERENCIABILIDADE NO  $\mathbb{R}^m$ .

Seja  $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$  e  $a \in \mathbb{R}^m$ . A ideia de diferenciabilidade é aproximar a  $f$  no ponto  $a$  por uma função afim  $A: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,

$A(x) = L(x) + b$ ,  $\rightarrow$  **HIPERPLANO.**

onde  $L: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$  será uma transformação linear.

Da seja, queremos que  $A(a)$  seja uma aproximação para  $f$  no ponto  $a$ . Para isso, vamos impor que  $A(a) = f(a)$  (\*)



Vamos analisar a diferença:

$A(x) - A(a) = L(x) + b - (L(a) + b)$

$= L(x) + \cancel{b} - L(a) - \cancel{b} = L(x) - L(a) =$

$= L(x-a)$

$\uparrow$   
 **$L$  é linear.**

$$\Rightarrow A(x) - A(a) = L(x-a)$$

$$\Rightarrow A(x) = A(a) + L(x-a)$$

$f(a)$ , por (\*)

Logo;  $A(x) = f(a) + L(x-a)$  (\*\*)

Como queremos que  $A(x)$  seja uma aproximação para  $f(x)$  em  $x=a$ , devemos ter:

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) - A(x) = 0 \quad (\text{II})$$

Demo:

$$0 = \lim_{x \rightarrow a} f(x) - A(x) = \lim_{x \rightarrow a} f(x) - [f(a) + L(x-a)]$$

$$= \lim_{x \rightarrow a} f(x) - f(a) - \lim_{x \rightarrow a} L(x-a)$$

$$= \lim_{x \rightarrow a} f(x) - f(a) - \underbrace{L(0)}_{=0}$$

, pois  $L$  é  
uma TRANSF.  
LINEAR.

conclusão:  $\lim_{x \rightarrow a} (f(x) - f(a)) = 0,$

ou seja,  $f$  fica contínua com essa aproximação

Observando (II) devemos que  $f(x) \approx A(x)$  em  $x=a$ . Então, combinando com (\*) , redefina a  $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$  por

$$f(x) = \underbrace{f(a) + L(x-a)}_{A(x)} + \|x-a\| \cdot \eta(x-a),$$

onde  $\eta(x-a) \rightarrow 0$  mais rápido do que  $\|x-a\| \rightarrow 0$ ; ou seja;

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{\eta(x-a)}{\|x-a\|} = 0$$

obs:  $\|x-a\| = d(x,a)$

Com isso, observamos que:

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x) - f(a) - L(x-a)}{\|x-a\|} = \lim_{x \rightarrow a} \frac{\cancel{\|x-a\|} \cdot \eta(x-a)}{\cancel{\|x-a\|}}$$

$$= \lim_{x \rightarrow a} \eta(x-a) = 0$$

↑  
POR EXIGÊNCIA.

Esta notação define:

Def: Seja  $f: \Omega \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$  e  $a \in \mathbb{R}^m$ .

Dizemos que  $f$  é diferenciável em  $a$  se:

(i)  $a \in \text{int}(\Omega)$ ;

(ii)  $\exists L: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$  transformação linear

tal que

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x) - f(a) - L(x-a)}{\|x-a\|} = 0.$$

Neste caso, dizemos que  $L: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$  é a diferencial de  $f$  no ponto  $a$ , e escrevemos  $L = d_a f$ .

Seja  $\{e_1, e_2, \dots, e_m\}$  base canônica de  $\mathbb{R}^m$ , onde

$$e_i = (0, 0, \dots, 1, 0, \dots, 0)$$

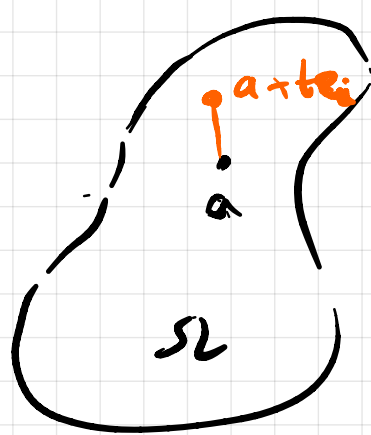
↳ NA POSIÇÃO  $i$

[ por exemplo, no  $\mathbb{R}^3$ , temos  $\{e_1, e_2, e_3\}$ , onde  
 $e_2 = (0, 1, 0)$   
 $e_1 = (1, 0, 0)$  ;  $e_3 = (0, 0, 1)$  ]

Seja  $f: \Omega \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ ; dado  $t$  suficientemente pequeno tal que  $x_i = a + t \cdot e_i \in \Omega$ .



$$(a \in \Omega \subset \mathbb{R}^m)$$



Suponha  $f$  diferenciável em  $a$ . Vamos aplicar a def. de diferenciabilidade no ponto  $x_i$ :

$$0 = \lim_{x_i \rightarrow a} \frac{f(x_i) - f(a) - L(x_i - a)}{\|x_i - a\|}$$

Note que  $x_i = a + t \cdot e_i$ .

Logo,  $t \rightarrow 0$  quando  $x_i \rightarrow a$ . Assim:

$$0 = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + t \cdot e_i) - f(a) - L(\cancel{a} + t \cdot e_i - \cancel{a})}{\| \cancel{a} + t \cdot e_i - \cancel{a} \|}$$

$$0 = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + t \cdot e_i) - f(a) - L(t \cdot e_i)}{\|t \cdot e_i\|} \Rightarrow$$

$$\|t \cdot e_i\| = |t| \cdot \|e_i\| = t$$

$$L(t \cdot e_i) = t \cdot L(e_i) \quad [L \text{ é linear}]$$

$$\Rightarrow 0 = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + t e_i) - f(a)}{t} - \frac{t \cdot L(e_i)}{t}$$

$$\Rightarrow \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + t e_i) - f(a)}{t} = L(e_i) = \frac{df}{dx_i}(a)$$

$$\frac{df}{dx_i}(a)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x_i}(a) = (df)_{e_i}(a)$$

De acordo com álgebra linear, sendo  $L: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$  uma transformação linear, em relação à base canônica  $\{e_1, e_2, \dots, e_m\}$  de  $\mathbb{R}^m$ , tem-se uma matriz  $[L]_{n \times m}$ .

Então, sendo

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(a) = (df)_{e_i}(a) = L(e_i)$$

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_i} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_i} \\ \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_i} \end{bmatrix}$$

coluna  $i$  da matriz  $L$   
da transf. linear.

sendo  $f = (f_1, f_2, f_3, \dots, f_m)$ ,  $f: \Omega \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ , diferenciável em  $a \in \text{int}(\Omega)$ , determine a matriz:

$$d_a f := [L]_{m \times m} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_1}{\partial x_2}(a) & \frac{\partial f_1}{\partial x_3}(a) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_m}(a) \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_2}{\partial x_2}(a) & \frac{\partial f_2}{\partial x_3}(a) & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_m}(a) \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_m}{\partial x_2}(a) & \frac{\partial f_m}{\partial x_3}(a) & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_m}(a) \end{bmatrix}_{m \times m}$$

e é chamada de MATRIZ JACOBIANA DE  $f$  NO PONTO  $a$ .

O que está exposto acima constitui a prova do seguinte teorema:

TEOREMA: Se  $f: \Omega \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$  é diferenciável no ponto  $a \in \text{int}(\Omega)$ , então, o diferencial de  $f$  no ponto  $a$ ,  $d_a f$ , nas bases canônicas, é a matriz jacobiana de  $f$  acima determinada.

Obs.: A unicidade da diferenciabilidade em um ponto está garantida devido à unicidade da representação da matriz de uma transf. linear numa dada base.

Ex: seja  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,

$$f(x, y, z) = (x^2 \operatorname{sen} y, x y^2 z^3)$$

Determine  $\frac{df}{da}$ . (ou seja, a matriz jacobiana)

Solução:

$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$f_1 = x^2 \operatorname{sen} y$$

$$\frac{df}{da} = [L]_{2 \times 3}$$

$$f_2 = x y^2 z^3$$

$$\frac{df}{da} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} & \frac{\partial f_1}{\partial z} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} & \frac{\partial f_2}{\partial z} \end{bmatrix}_{2 \times 3}$$

$$= \begin{bmatrix} 2x \operatorname{sen} y & x^2 \cos y & 0 \\ y^2 z^3 & 2x y z^3 & 3x y^2 z^2 \end{bmatrix}$$

Proposição: se  $f$  é diferenciável em um ponto  $a$ , então  $f$  é contínuo nesse ponto.

DEMONSTRA: Moste que, sendo  $f$  diferenciável,

$$f(x) = f(a) + L(x-a) + \|x-a\| \cdot r(x-a)$$

$$\Rightarrow f(x) - f(a) = L(x-a) + \|x-a\| \cdot r(x-a)$$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow a} f(x) - f(a) = \lim_{x \rightarrow a} L(x-a) + \underbrace{\|x-a\| \cdot r(x-a)}_{\geq 0}$$

$\xrightarrow{L(0)=0}$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow a} f(x) = f(a)$$

□

