

Dagens program: Invers og implicit funktionsætningerne er beskrevet på forrige spiseseddel. Denne gang vil fokus især være på implicit funktionsætningen:

Fra lineær algebra kan I beskrive løsningsmængden til en ligning $T(x) = b$, hvor $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ er en lineær afbildning. Det er et underrum af \mathbb{R}^n , med dimension $n - \text{rang}(T)$ eller n -dimensionen af billedrummet for T .

Løsningsmængden til ligningen $x^2 + y^2 + z^2 = 1$ hvor $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ er en kugleflade med radius 1. Kuglefladen kan lokalt betragtes som en graf - omkring et punkt, der ikke ligger på "Ækvator", kan vi beskrive den med $(x, y, \sqrt{1 - x^2 - y^2})$ eller $(x, y, -\sqrt{1 - x^2 - y^2})$. Find selv på grafbeskrivelser - fra $x - z$ -planen og fra $y - z$ -planen. Vi kan altså udtrykke en af koordinaterne som en funktion af de to andre - den er implicit givet ved de to andre;

Med $F(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2$ kan vi skrive ligningen $F(x, y, z) = 1$. Implicitfunktionsætningen giver en tilstrækkelig betingelse for, hvornår sådanne løsningsmængder lokalt kan betragtes som grafer - altså, en delmængde af de variable kan udtrykkes som en funktion af resten af de variable. Det afhænger af Jacobimatricen for F , og beviset anvender IFS.

En vigtig konsekvens af implicit funktionsætningen er implicit differentiation. Det formuleres præcist her, da det ikke står i bogen: Med notation fra sætning 17.6, i.e., $F : \mathcal{O} \subseteq \mathbb{R}^{n+k} \rightarrow \mathbb{R}^k$ og $G : \mathcal{B} \rightarrow \mathbb{R}^k$, hvor $\mathcal{B} \in \mathbb{R}^n$

$F(\mathbf{x}, G(\mathbf{x})) = \mathbf{0}$ for $\mathbf{x} \in \mathcal{B}$. F og G er C^1 . Da gælder:

$$0 = D_{\mathbf{x}}F(\mathbf{x}, G(\mathbf{x})) = [D_{\mathbf{x}}F D_{\mathbf{y}}F] \begin{bmatrix} I_{n \times n} \\ DG \end{bmatrix} = D_{\mathbf{x}}F + D_{\mathbf{y}}FDG$$

hvor $D_{\mathbf{x}}F$ er $k \times n$ matricen med de første n søjler fra DF og $D_{\mathbf{y}}F$ er $k \times k$ matricen med de sidste k søjler - som i Fitzpatrick side 450. På venstresiden står 0-matricen af dimension $k \times n$, da $F(x, G(x))$ er en konstant funktion af x . Man kan nu udnytte denne ligning mellem matricer til at finde $DG(\mathbf{x})$ uden at finde G . Husk, at $D_{\mathbf{y}}F$ er invertibel.

$$DG(\mathbf{x}) = -(D_{\mathbf{y}}F(\mathbf{x}, G(\mathbf{x})))^{-1} D_{\mathbf{x}}F(\mathbf{x}, G(\mathbf{x}))$$

Antag eksempelvis, at $F : \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^2$ og $F(x_1, x_2, x_3, y_1, y_2) = \mathbf{a}$ og at $D_{\mathbf{y}_0}F$ er invertibel i (x_0, y_0) . Fra implicit funktionsætningen fås (på passende små omegne) $G(x_1, x_2, x_3) = (y_1(x_1, x_2, x_3), y_2(x_1, x_2, x_3))$, så $F(x_1, x_2, x_3, G(x_1, x_2, x_3))$ er en konstant funktion af tre variable. Jacobimatricen for G er en 2×3 matrix og $DG(x_1, x_2, x_3) = -(D_{\mathbf{y}}F)^{-1} D_{\mathbf{x}}F$, hvor matricerne på højresiden skal evalueres i punktet $(x_1, x_2, x_3, G(x_1, x_2, x_3))$

Litteratur 17.1-17.2

08:15–08:45 Repetition i G5-112 af, hvad vi lavede sidst, og hvad vi manglede, herunder bevis for 16.11.

09:25–11:25 Opgaveregning (i grupperummene).

- 16.1.8, 16.1.9, 16.1.10, 16.1.11 , 16.1.13, 16.1.14

08:50–9:25 og 11:25–12:00 Forelæsning (i G5-112) over 17.1-17.2, om *implicit givne funktioner*.

Med venlig hilsen
Lisbeth Fajstrup