

## Diferenciales en Campos Vectoriales parte 2

**Definición 1.** Sea  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  un abierto,  $f : \Omega \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  y  $x_0 \in \Omega$  se dice que es diferenciable en  $x_0$  si existe una Transformación Lineal  $T$  tal que

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0) - T(x_0)h}{\|h\|} = 0$$

**Teorema 1.** Supongamos que  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ , es diferenciable en  $x_0 \in \mathbb{R}^n$ . Entonces todas las derivadas parciales de  $f$  existen en el punto  $x_0$  y la matriz  $T \in M_{m \times n}$  esta dada por

$$[t_{ij}] = \left[ \frac{\partial f_i}{\partial x_j} \right]$$

esto es

$$T = Df(x_0) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n} \end{bmatrix}$$

donde  $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$  está evaluada en  $x_0$ .

En particular, esto implica que  $T$  esta determinada de manera única.

*Demostración.* Al ser  $f$  diferenciable

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{|f_i(x_0 + h) - f_i(x_0) - Th_i|}{\|h\|} = 0 \quad 0 \leq i \leq m$$

Aqui  $(Th_i)$  denota la  $i$ -esima componente del vector columna ahora sea  $h = ae_j = (0, \dots, \underset{j\text{-esimo}}{a}, \dots, 0)$  obtenemos

$$\begin{aligned} \lim_{a \rightarrow 0} \frac{|f_j(x_0 + ae_j) - f_j(x_0) - aTe_{ji}|}{|a|} &= 0 \\ \lim_{a \rightarrow 0} \left| \frac{f_j(x_0 + ae_j) - f_j(x_0)}{a} - (Te_j)_i \right| &= 0 \\ \therefore \lim_{a \rightarrow 0} \frac{f_j(x_0 + ae_j) - f_j(x_0)}{a} &= (Te_j)_i \end{aligned}$$

pero este limite es la parcial  $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$  calculada en  $x_0$  entonces probamos que  $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$  existe y

$$\frac{\partial f_i}{\partial x_j} = (Te_i)_j = t_{ij}$$

□

es decir la transformación lineal tiene como matriz asociada a la matriz jacobiana  
Vamos a probar que la transformación lineal es única

*Demostración.* Supongamos que existieran transformaciones lineales  $T_1$  y  $T_2$  cumpliendo

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + x) - f(x_0) - T_1(x)}{\|h\|} = 0 \quad \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + x) - f(x_0) - T_2(x)}{\|h\|} = 0$$

entonces

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + x) - f(x_0) - T_1(x)}{\|h\|} - \left( \frac{f(x_0 + x) - f(x_0) - T_2(x)}{\|h\|} \right) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{T_2(x) - T_1(x)}{\|h\|} = 0$$

consideremos el siguiente cambio de variable  $h = t\dot{x}$  donde  $t \in \mathbb{R}$  y  $\|\dot{x}\| = 1$  por lo tanto,  $t\dot{x} \rightarrow 0$  cuando  $h \rightarrow 0$  por lo tanto,

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_2(t\dot{x}) - T_1(t\dot{x})}{\|t\dot{x}\|} \underset{T \text{ es lineal}}{=} \lim_{t \rightarrow 0} \frac{t[T_2(\dot{x}) - T_1(\dot{x})]}{|t|\|\dot{x}\|}$$

por lo tanto para cualquier  $t$

$$\begin{aligned} T_2(\dot{x}) &= T_1(\dot{x}) \\ \therefore T_2 &= T_1 \end{aligned}$$

□

**Teorema 2.** Sea  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  un abierto,  $f : \Omega \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $x_0 \in \Omega$ . Si  $f$  es diferenciable en  $x_0$ , entonces  $f$  es continua en  $x_0$ .

*Demostración.* Al ser  $f$  diferenciable en  $x_0$  se tiene que

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(x_0 + h) - f(x_0) - T(x_0)h\|}{\|h\|} = 0$$

en términos de  $\epsilon$   $\delta$

$$\frac{\|f(x_0 + h) - f(x_0) - T(x_0)h\|}{\|h\|} < \epsilon \quad \text{siempre que } \|h\| < \delta$$

esto se puede escribir

$$\|f(x_0 + h) - f(x_0) - T(x_0)h\| < \epsilon \|h\| \quad \text{siempre que } \|h\| < \delta$$

por lo tanto tenemos que

$$\begin{aligned} \|f(x_0 + h) - f(x_0)\| &= \|f(x_0 + h) - f(x_0) - T(x_0)h + T(x_0)h\| \leq \|f(x_0 + h) - f(x_0) - T(x_0)h\| + \|T(x_0)h\| \\ &< \epsilon \|h\| + \|T(x_0)h\| &< \underbrace{\epsilon \|h\| + M_2 \|h\|}_{T \text{ lineal} \Rightarrow \exists M_2 > 0 \text{ tal que } \|T(x_0)h\| < M_2 \|h\|} &= \|h\|(\epsilon + M_2) < \delta(\epsilon + M_2) \end{aligned}$$

Si hacemos  $\epsilon' = \delta(\epsilon + M_2)$  para  $\epsilon' > 0$  entonces  $\delta = \frac{\epsilon'}{\epsilon + M_2}$

Por lo tanto

$$\|f(x_0 + h) - f(x_0)\| < \delta(\epsilon + M_2) = \frac{\epsilon'}{\epsilon + M_2}(\epsilon + M_2) = \epsilon'$$

y en consecuencia  $f$  es continua en  $x_0$

□

**Teorema 3. Regla de la Cadena** Sean  $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$  funciones dadas, entonces la composición  $f \circ g$  tiene la regla de correspondencia  $f(g(x))$  y dominio

$$\text{Dom}_{f \circ g} = \{x \in \text{Dom}_g \mid g(x) \in \text{Dom}_f\}$$

Si  $g = (g_1, g_2, \dots, g_m)$  es diferenciable en un conjunto abierto  $D \subset \mathbb{R}^n$  y  $f = (f_1, f_2, \dots, f_p)$  es diferenciable en un conjunto abierto  $D' \subset \mathbb{R}^m$  tal que  $g(D) \subset D'$  Entonces

$$J(f \circ g) = Jf(g)Jg$$

*Demostración.* Tenemos que

$$\begin{aligned} Jf \circ g &= \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(g_1, g_2, \dots, g_m) & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(g_1, g_2, \dots, g_m) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(g_1, g_2, \dots, g_m) & \cdots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(g_1, g_2, \dots, g_m) \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial g_1} \frac{\partial g_1}{\partial x_1} + \cdots + \frac{\partial f_1}{\partial g_m} \frac{\partial g_m}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial g_1} \frac{\partial g_1}{\partial x_n} + \cdots + \frac{\partial f_1}{\partial g_m} \frac{\partial g_m}{\partial x_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_p}{\partial g_1} \frac{\partial g_1}{\partial x_1} + \cdots + \frac{\partial f_p}{\partial g_m} \frac{\partial g_m}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f_p}{\partial g_1} \frac{\partial g_1}{\partial x_n} + \cdots + \frac{\partial f_p}{\partial g_m} \frac{\partial g_m}{\partial x_n} \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial g_1} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial g_m} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_p}{\partial g_1} & \cdots & \frac{\partial f_p}{\partial g_m} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\partial g_1}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial g_1}{\partial x_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial g_m}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial g_m}{\partial x_n} \end{bmatrix} = Jf(g)Jg \end{aligned}$$

□

