

Věta 14.4 [0 střední hodnotě.] Necht $\Omega \subset \mathbb{R}^N$ je otevřená, konvexní, necht $f(x) \in C^1(\Omega)$. Pak pro $\forall \underline{a}, \underline{b} \in \Omega \exists \underline{c} \in (\underline{a}, \underline{b})$ s.ř.

$$\begin{aligned} f(\underline{b}) - f(\underline{a}) &= \nabla f(\underline{c}) (\underline{b} - \underline{a}) \\ &= \sum_{j=1}^N \frac{\partial f}{\partial x_j}(\underline{c}) (b_j - a_j). \end{aligned}$$

Dů. pomocné funkce:

$$\underline{\varphi}(t) = \underline{a} + t(\underline{b} - \underline{a}), \quad t \in [0, 1]$$

$$g(t) = f(\underline{\varphi}(t))$$

vidíme: $g(t)$ spojitá $\sim [0, 1]$

... složení spojitých funkcí

$$\underline{\varphi}(t): [0, 1] \rightarrow \Omega, \quad f(x): \Omega \rightarrow \mathbb{R}$$

navíc: $g(t)$ diferencovatelná $\forall t \in (0, 1)$

... díky Věte 14.3, bod 2:

$\underline{\varphi}(t)$ má diferencovatelnou $\forall t$

$f(x)$ má díky Věte 14.2, $\forall x \in \Omega$

$$dg(t) = df(\underline{\varphi}(t)) d\underline{\varphi}(t)$$

$$g'(t) = Df(\underline{\varphi}(t)) \underline{\varphi}'(t) = Df(\underline{\varphi}(t)) (\underline{b} - \underline{a})$$

$$= \sum_{j=1}^N \frac{\partial f}{\partial x_j}(\underline{\varphi}(t)) \underbrace{\frac{\partial \varphi_j}{\partial t}(t)}_{b_j - a_j}$$

Věta 6.5
(Lagrange) $\Rightarrow \exists \tau \in (0, 1) \perp \underline{\tau}$.

$$g(1) - g(0) = g'(\tau) \cdot (1 - 0)$$

neboli:

$$\underbrace{f(\underline{\varphi}(1))}_{\underline{b}} - \underbrace{f(\underline{\varphi}(0))}_{\underline{a}} = Df(\underbrace{\underline{\varphi}(\tau)}_{\underline{c}}) (\underline{b} - \underline{a})$$

Věta 14.5. Necht $f: U(\underline{a}) \rightarrow \mathbb{R}$ je C^2 ,

kde $\underline{a} \in \mathbb{R}^2$. Potom $\frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2}(\underline{a}) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1}(\underline{a})$

Důk. BUŇO $\underline{a} = \underline{0}$, $f = f(x, y)$

1) chudoběrot: $\frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2}(0, 0) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1}(0, 0)$.

promocné funkce (pro $h, \varepsilon > 0$)

$$Q(h, \varepsilon) = \frac{1}{h\varepsilon} [f(h, \varepsilon) - f(h, 0) - f(0, \varepsilon) + f(0, 0)]$$

$$\varphi_\varepsilon(h) = \frac{1}{\varepsilon} [f(h, \varepsilon) - f(h, 0)]$$

$$\varphi_h(\varepsilon) = \frac{1}{h} [f(h, \varepsilon) - f(0, \varepsilon)]$$

... přepíšeme $Q(h, \varepsilon)$ dvěma způsoby:

$$\underline{1.} \quad Q(h, \varepsilon) = \frac{1}{h} \left[\frac{f(h, \varepsilon) - f(h, 0)}{\varepsilon} - \frac{f(0, \varepsilon) - f(0, 0)}{\varepsilon} \right]$$

$$= \frac{1}{h} [\varphi_\varepsilon(h) - \varphi_\varepsilon(0)]$$

$$\text{(Lagrange)} = \varphi'_\varepsilon(a), \quad a \in (0, h)$$

$$= \frac{1}{\varepsilon} \left[\frac{\partial f}{\partial x}(a, \varepsilon) - \frac{\partial f}{\partial x}(a, 0) \right]$$

$$\left(\text{neboť } \varphi'_\varepsilon(h) = \frac{1}{\varepsilon} \left[\frac{\partial f}{\partial x}(h, \varepsilon) - \frac{\partial f}{\partial x}(h, 0) \right] \right)$$

... Lagrange ještě jednou (od 0 do ε)

$$= \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(a, b), \quad b \in (0, \varepsilon)$$

$$\text{neboť } \varphi'_x(a) = \left[\frac{1}{x} \frac{\partial f}{\partial x}(a, y) \right]_{y=0}^{y=x}$$

$$= \underbrace{\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right)}_{\text{"}\partial^2 f\text{"}}(a, b)$$

2. analogickou úvahou (stejně pořadí proměnných)

$$Q(h, x) = \frac{1}{x} [\varphi_h(x) - \varphi_h(0)]$$

$$(\text{Lagr.}) = \varphi'_h(d), \quad d \in (0, x)$$

$$= \frac{1}{x} \left[\frac{\partial f}{\partial y}(h, d) - \frac{\partial f}{\partial y}(0, d) \right]$$

$$(\text{Lagr.}) = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(c, d); \quad c \in (0, h).$$

3. CELKEM tedy:

$$Q(h, x) = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(a, b) = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(c, d)$$

$$(h, k) \rightarrow (0, 0) \Rightarrow (a, b) \rightarrow (0, 0)$$

$$(c, d) \rightarrow (0, 0)$$

$$f \in C^2 \dots \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} (a, b) \rightarrow \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} (0, 0)$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} (c, d) \rightarrow \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} (0, 0)$$

Věta 14.6 [Taylorův rozvoj v \mathbb{R}^N .]

necht $f(\underline{x}) : U(\underline{a}, \delta) \rightarrow \mathbb{R}$ je C^3 , $\underline{a} \in \mathbb{R}^N$.

Pak pro $\forall \underline{h} \in U(\underline{a}, \delta) \exists \underline{\theta} \in (0, \underline{h})$ s.ř.

$$f(\underline{h}) = f(\underline{a}) + \sum_{i=1}^N \frac{\partial f(\underline{a})}{\partial x_i} h_i + \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^N \frac{\partial^2 f(\underline{a})}{\partial x_i \partial x_j} h_i h_j$$

$$\text{ kde } R_3(\underline{h}) = \frac{1}{3!} \sum_{i,j,k=1}^N \frac{\partial^3 f(\underline{\theta})}{\partial x_i \partial x_j \partial x_k} h_i h_j h_k.$$

Dodatek: $R_3(\underline{h}) = o(\|\underline{h}\|^2)$, $\underline{h} \rightarrow \underline{0}$.

Dů. nechť $\underline{h} \in \mathcal{U}(\underline{a}, \delta)$ je dano

... pomocné fce $g(t) = f(\underbrace{\underline{a} + t\underline{h}}_{\underline{\varphi}(t)})$

Taylor v \mathbb{R} (Věta 8.4) $\underline{\varphi}(t)$

$$\Rightarrow \boxed{g(1) = g(0) + g'(0) + \frac{1}{2}g''(0) + R_3}$$

$$\text{ kde } R_3 = \frac{1}{3!} g^{(3)}(\tau), \tau \in (0, 1)$$

... sečť vyjádřit jednotlivé členy:

$$g(1) = f(\underline{a} + \underline{h}), \quad g(0) = f(\underline{a})$$

... řetízkové pravidlo (Věta 14.3, bod 2.)

$$g'(t) = \frac{\partial}{\partial t} f(\underline{\varphi}(t)) = \sum_{i=1}^N \frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{\varphi}(t)) \underbrace{\frac{\partial \varphi_i(t)}{\partial t}}_{h_i}$$

$$g''(t) = \frac{\partial}{\partial t} \sum_{i=1}^N \frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{\varphi}(t)) h_i$$
$$= \sum_{i=1}^N \underbrace{\frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{\varphi}(t)) \right)}_{\text{konstanta}} h_i$$

$$\sum_{j=1}^N \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{\varphi}(t)) \right) \frac{\partial \varphi_j(t)}{\partial t} h_i$$

$$\text{Celkem tedy: } g''(t) = \sum_{i,j=1}^N \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\underline{\varphi}(t)) h_i h_j$$

... analogicky se odvodí:

$$g^{(3)}(t) = \sum_{i,j,k=1}^N \frac{\partial^3 f(\underline{\varphi}(t))}{\partial x_i \partial x_j \partial x_k} h_i h_j h_k$$

Dosažením $t=0$ resp. $t=\tau$ lze
 rovněž, kde $\underline{\theta} = \underline{\varphi}(\tau) = \underline{a} + \tau \underline{h}$.

Věta 14.7. Nechť f má v bodě $\underline{a} \in \mathbb{R}^N$

lokální extrém. Potom pro $\forall i=1, \dots, N$

platí: jestliže $\frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{a})$ existuje, je rovno 0.

Důk. obecněji, buď $\underline{v} \in \mathbb{R}^N$, $\underline{v} \neq \underline{0}$

pomocné fce $g(t) = f(\underline{a} + t\underline{v})$,

t blízké $0 \in \mathbb{R}$

sřejně: $g(t)$ má v $t=0$ lok. extrém

... Věta 6.3 $\Rightarrow g'(0) = 0$ (pokud \exists)

" $\frac{\partial f}{\partial v}(\underline{a})$

Věta 14.8 [Existence lok. extrémů]

Důk. z Věty 14.6. (Taylor) lze psát:

$$f(\underline{a} + \underline{h}) = f(\underline{a}) + Df(\underline{a})\underline{h} + \frac{1}{2}Q(\underline{h}) + R_3(\underline{h})$$

... přičemž: $Df(\underline{a}) = \underline{0}$

$$|R_3(\underline{h})| \leq \frac{1}{6} \sum_{i,j,k} \underbrace{\left| \frac{\partial^3 f(\theta)}{\partial x_i \partial x_j \partial x_k} \right|}_{\leq C} \underbrace{(|h_i| |h_j| |h_k|)}_{\leq \|\underline{h}\|^3}$$

(díky majoraci)

$$\Rightarrow |R_3(\underline{h})| \leq C_3 \|\underline{h}\|^3, \quad \underline{h} \text{ malé}$$

$$\text{tj. } -C_3 \|\underline{h}\|^3 \leq R_3(\underline{h}) \leq C_3 \|\underline{h}\|^3$$

ad 1. máme: $\exists c_1 > 0$ a.ř. $Q(\underline{h}) \geq c_1 \|\underline{h}\|^2$
pro $\forall \underline{h} \in \mathbb{R}^N$

a tedy, dle předchozího:

$$f(\underline{a} + \underline{h}) \geq f(\underline{a}) + \frac{c_1}{2} \|\underline{h}\|^2 - C_3 \|\underline{h}\|^3$$

$$= f(a) + \underbrace{\|h\|^2}_{>0} \underbrace{\left(\frac{C_1}{2} - C_3\|h\|\right)}_{>0}$$

pro $h \neq 0$ pro $\|h\| < \frac{C_1}{2C_3}$

$$\Rightarrow f(a+h) > f(a), \text{ pokud } 0 < \|h\| < \frac{C_1}{2C_3}$$

ad 2. nímě, se $Q(h) \leq -C_2\|h\|^2, \forall h$
a tedy, dle výše uvedeného:

$$f(a+h) = f(a) + \underbrace{\frac{1}{2}Q(h)}_{\ll -C_2\|h\|^2} + \underbrace{R_3(h)}_{\ll C_3\|h\|^3}$$

$$\leq f(a) - \frac{C_2}{2}\|h\|^2 + C_3\|h\|^3$$

$$= f(a) + \underbrace{\|h\|^2}_{>0} \underbrace{\left(-\frac{C_2}{2} + C_3\|h\|\right)}_{<0 \text{ pro } \|h\| < \frac{C_2}{2C_3}}$$

pro $h \neq 0$ pro $\|h\| < \frac{C_2}{2C_3}$

$$\Rightarrow f(a+h) < f(a), \text{ pro } 0 < \|h\| < \frac{C_2}{2C_3}$$

3. (i) nime: $\exists \underline{v} \in \mathbb{R}^N \text{ s.t. } Q(\underline{v}) > 0$

$$f(\underline{a} + t\underline{v}) = f(\underline{a}) + \frac{1}{2} Q(t\underline{v}) + R_3(t\underline{v})$$

$$\text{proof: } Q(t\underline{v}) = t^2 Q(\underline{v}) = c_1 t^2$$

$$|R_3(t\underline{v})| \leq C \|t\underline{v}\|^3 \leq C_3 t^3$$

$$\Rightarrow f(\underline{a} + t\underline{v}) \geq f(\underline{a}) + \underbrace{t^2 \left(\frac{c_1}{2} - C_3 t \right)}$$

> 0 pro

$$0 < t < \frac{c_1}{2C_3}$$

$\Rightarrow \underline{a} \in \text{NEM}$ lokalni maximum

(ii) delo nime: $\exists \underline{w} \in \mathbb{R}^N : Q(\underline{w}) < 0$

$$\text{proof: } Q(t\underline{w}) = t^2 Q(\underline{w}) = -c_2 t^2$$

$$R_3(t\underline{w}) \leq C_3 t^3$$

$$\Rightarrow f(\underline{a} + t\underline{w}) \geq f(\underline{a}) + \underbrace{t^2 \left(-\frac{c_2}{2} + C_3 t \right)}$$

< 0 pro

$$0 < t < \frac{c_2}{2C_3}$$

$\Rightarrow \underline{a} \in \text{NEM}$ lokalni minimum

Věta 14.10. [O existenci extrémů v \mathbb{R}^N .]

1. $f: \Pi \rightarrow \mathbb{R}$ spojitá, $\Pi \subset \mathbb{R}^N$ omezené,
a uzavřené $\Rightarrow \exists$ globální extrém
 f na Π .

2. $f: \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}$ spojitá, $f(x) \rightarrow +\infty$
pro $\|x\| \rightarrow +\infty \Rightarrow \exists$ globální minimum
 f v \mathbb{R}^N

3. (analogicky pro maximum)

Důk. 1. ... Věta 13.10. $\Rightarrow \Pi$ kompaktní
Věta 13.8. $\Rightarrow \exists$ glob. extrém

2. buď $\underline{a} \in \mathbb{R}^N$ libovolné, např. $\underline{a} = \underline{0}$
buď $K > 0$ l.č. $f(\underline{a}) < K$.

máme: $f(x) \rightarrow +\infty$ pro $\|x\| \rightarrow +\infty$

tg. $\exists R > 0 : f(x) > K$ pro $\|x\| > R$.

polož $B = \{x \in \mathbb{R}^N ; \|x\| \leq R\}$

Soudíme: B je omezené (zámé),
navíc uzavřené

(díky uzavřenosti B : lze psát

$B = \varphi^{-1}(J)$, kde $J = (-\infty, R]$ je
uzavřená množina

$\varphi : \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}$, $\varphi(x) = \|x\|$ je možné,
a uvažuj větu 13.5)

zřejmě hotov: $\exists \underline{x}_0 \in B$ bod minimum
(nič B), viz bod 1.

uvaž: $\underline{0} \in B$, tedy $f(\underline{x}_0) \leq f(\underline{0})$

rovnost platí: $f(\underline{x}) > K > f(\underline{0})$,

pro $\forall \underline{x} \in B^c \Rightarrow \underline{x}_0$ je globální min.