

הרצאה 15

$$Q(x) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij}x_i x_j$$

$$a_{ij} = a_{ji}$$

$$A = (a_{ij})_{i,j=1}^n$$

$$A = A^T$$

$$Q(x) = \langle Ax, x \rangle$$

$$A > 0 \Leftrightarrow Q > 0$$

$$A \geq 0 \Leftrightarrow Q \geq 0$$

$$A < 0 \Leftrightarrow Q < 0$$

$$A \leq 0 \Leftrightarrow Q \leq 0$$

מחקר לסימן של מטריצה או תבנית ריבועית

מטריצה אורטוגונלית

$$UU^T = U^T U = I$$

$$U^T = U^{-1}$$

$$\langle Ux, Uy \rangle = \langle x, U^T U y \rangle = \langle x, y \rangle$$

$$\|Ux\|^2 = \langle Ux, Ux \rangle = \langle x, x \rangle = \|x\|^2$$

$$\|Ux\| = \|x\|$$

משפט

לכל מטריצה $A = A^T$ קיימת מטריצה אורטוגונלית U כך ש:

$$UAU^{-1} = \Lambda = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}$$

e_j ע"ע, $e_j = (0, 0, \dots, 1, \dots, 0)$

$$UAU^{-1}e_j = \Lambda e_j = \lambda_j e_j \Rightarrow AU^{-1}e_j = \lambda_j (U^{-1}e_j)$$

משפט

תהי $Q(x) = \langle Ax, x \rangle$ אזי: $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ ע"ע של A ,

$$\lambda_1, \dots, \lambda_n > 0 \Leftrightarrow Q > 0$$

$$\lambda_1, \dots, \lambda_n \geq 0 \Leftrightarrow Q \geq 0$$

$$\lambda_1, \dots, \lambda_n < 0 \Leftrightarrow Q < 0$$

$$\lambda_1, \dots, \lambda_n \leq 0 \Leftrightarrow Q \leq 0$$

הוכחה

$$\exists U \in O(n) : UAU^{-1} = \Lambda = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}$$

$$x \in \mathbb{R}^r : Q(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle U^{-1} \Lambda Ux, x \rangle = \langle \Lambda Ux, Ux \rangle$$

$$Ux := x'$$

$$Q(x) = \langle \Lambda x', x' \rangle = \lambda_1 (x'_1)^2 + \dots + \lambda_n (x'_n)^2$$

$$\lambda_1, \dots, \lambda_n > 0 \Leftrightarrow \langle \Lambda x', x' \rangle > 0 \Leftrightarrow Q(x) > 0$$

$$\lambda_1, \dots, \lambda_n \geq 0 \Leftrightarrow \langle \Lambda x', x' \rangle \geq 0 \Leftrightarrow Q(x) \geq 0$$

$$\lambda_1, \dots, \lambda_n < 0 \Leftrightarrow \langle \Lambda x', x' \rangle < 0 \Leftrightarrow Q(x) < 0$$

$$\lambda_1, \dots, \lambda_n \leq 0 \Leftrightarrow \langle \Lambda x', x' \rangle \leq 0 \Leftrightarrow Q(x) \leq 0$$

$\det A < 0 \Leftrightarrow$ לא שומרת סימן A

קריטריון של *Silvester*

$$A = (a_{ij})_{i,j=1}^n$$

$$\Delta_k = \det(a_{ij})_{i,j=1}^k$$

אם $A > 0$ אז $\Delta_1, \dots, \Delta_n > 0$

אם $(\Delta_1 < 0, \Delta_2 > 0 \dots)$ אז $A < 0$ וזי $\forall k = 1, \dots, n : (-1)^k \Delta_k > 0$

דיפרנציאל שני

$$d^2 f_a(h) = Q(h) = \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(a) h_i h_j$$

$$f \in C^2(U) ; U \subset \circ \mathbb{R}^n ; a \in U$$

משפט

אם תבנית ריבועית $Q > 0$ אז קיים $C > 0$ כך שלכל $x \in \mathbb{R}^n$ מתקיים $Q(x) \geq C \|x\|^2$

הוכחה

1. Q – רציפה לפי משפט Weierstrass

$$2. \min_{\|x\|=1} Q(x) = Q(x_0), \|x_0\| = 1$$

נסמן $C = Q(x_0) > 0$

ניקח $x \in \mathbb{R}^n$, אם $x = 0$ אזי $Q(0) = 0$

אם $x \neq 0$ אזי $x' := \frac{x}{\|x\|}$ כאשר $\|x'\| = 1$ ולכן $Q(x') \geq Q(x_0) = C$

$$Q(x) \geq C \|x\|^2 \text{ ולכן } \frac{Q(x)}{\|x\|^2} = Q\left(\frac{x}{\|x\|}\right) \geq C$$

עוד הוכחה

$$UAU^{-1} = \Lambda$$

$$Q(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle U^{-1} \Lambda Ux, x \rangle = \langle \Lambda Ux, Ux \rangle = \{x' = Ux\} = \langle \Lambda x', x' \rangle = \lambda_1 (x'_1)^2 + \dots + \lambda_n (x'_n)^2$$

$$\geq \lambda_{\min} \|x'\|^2 = \lambda_{\min} \|x\|^2$$

$$Q > 0 \Rightarrow C := \lambda_{\min} > 0$$

$$Q(x) \geq C \|x\|^2$$

משפט

תהי פונ' $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ $U \subset \circ \mathbb{R}^n$ $f \in C^2(U)$

תהי $a \in U$ נקודה קריטית, כלומר $\nabla f(a) = 0$

1. אם $d^2 f_a > 0$ אז a נקודת מינימום מקומי ממש.

2. אם $d^2 f_a < 0$ אז a נקודת מקסימום מקומי ממש.

3. אם $d^2 f_a$ לא מוגדרת סימן אז a לא נקודת קיצון.

הוכחה

$$1. Q := d^2 f_a > 0$$

לפי המשפט הקודם קיים $C > 0$ כך ש $Q(h) \geq C \|h\|^2$ $\forall h \in \mathbb{R}^n$

נוסחת טיילור מסדר 2 סביב נקודה a :

$$f(x) = f(a) + df_a(x-a) + \frac{1}{2} d^2 f_a(x-a) + \epsilon(x-a) \|x-a\|^2$$

$$df_a(x-a) = \langle \nabla f(a), x-a \rangle = 0$$

$$f(x) - f(a) = \frac{1}{2} d^2 f_a(x-a) + \epsilon(x-a) \|x-a\|^2 = \frac{1}{2} Q(x-a) + \epsilon(x-a) \|x-a\|^2$$

$$\geq \frac{1}{2} C \|x-a\|^2 + \epsilon(x-a) \|x-a\|^2$$

$$f(x) - f(a) \geq \|x-a\|^2 \left(\frac{1}{2} C + \epsilon(x-a) \right)$$

$$\exists \delta > 0 : \|x - a\| < \delta \Rightarrow |\epsilon(x - a)| < \frac{1}{4}C$$

לכל x בתחום מתקיים:

$$\|x - a\| < \delta \Rightarrow f(x) - f(a) \geq \frac{1}{4}C\|x - a\| > 0$$

$$\forall x \in U \cap B_\delta(a), x \neq a : f(x) - f(a) > 0$$

ולכן a נק' מינימום ממש.

2. נחליף f ל $-f$.

3. נניח כי Q לא שומרת סימן.

$$\exists h_+ \in \mathbb{R}^n : Q(h_+) > 0$$

$$\exists h_- \in \mathbb{R}^n : Q(h_-) < 0$$

$$f(a + th_\pm) = f(a) + df_a(th_\pm) + \frac{1}{2}d^2f_a(th_\pm) + \epsilon(th_\pm)\|th_\pm\|^2$$

$$\begin{aligned} f(a + th_\pm) - f(a) &= \frac{1}{2}Q(th_\pm) + \epsilon(th_\pm)\|th_\pm\|^2 = \frac{1}{2}t^2Q(h_\pm) + |t|^2\epsilon(th_\pm)\|h\|^2 = \\ &= t^2\left(\frac{1}{2}Q(h_\pm) + \epsilon(th_\pm)\|h_\pm\|^2\right) \end{aligned}$$

$$Q(h_+) > 0 \quad .a$$

$$\exists \delta > 0 : |t| < \delta \Rightarrow \left|\epsilon(th_\pm)\|h_\pm\|^2\right| < \frac{1}{4}Q(h_+)$$

$$f(a + th_+) - f(a) \underset{t \neq 0}{>} 0 \text{ אז אם } |t| < \delta$$

$$Q(h_-) < 0 \quad .b$$

$$\exists \delta' > 0 : \left|\epsilon(th_-)\|h_-\|^2\right| < \frac{1}{4}|Q(h_-)| \Rightarrow \frac{1}{2}Q(h_-) + \epsilon(th_-)\|h\|^2 < 0$$

$$f(a + th_-) - f(a) < 0$$

ולכן a לא נקודת קיצון.

משמעות גאומטרית

$$f(x) = f(a) + \sum \lambda_j(x_j - a_j)^2 + o(\|x - a\|^2)$$

$\lambda_j > 0$ אז עבור x_j, a היא נקודת מינימום.

$\lambda_j < 0$ אז עבור x_j, a היא נקודת מקסימום.

דוגמא

$$f(x, y) = f(a) + \lambda x^2 + \mu y^2 + o(x^2 + y^2); \quad \lambda * \mu > 0$$

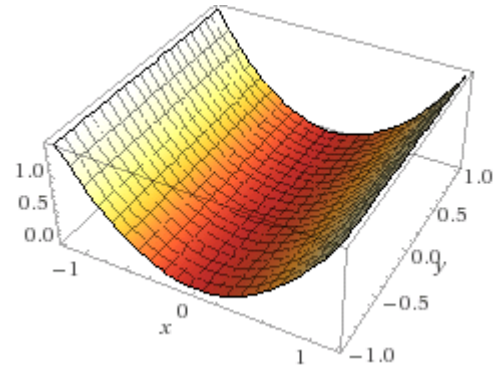
$\lambda * \mu < 0$ אז אין קיצון (אוכף).

דוגמא

$$\lambda_1, \dots, \lambda_n$$

$$\lambda_1, \dots, \lambda_m > 0 \quad \lambda_{m+1}, \dots, \lambda_n = 0$$

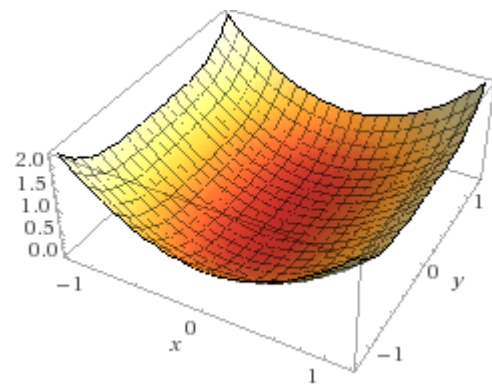
$$f(x, y) = x^2$$



$$\lambda_1 = 2, \lambda_2 = 0$$

$a = (0, 0)$ נקודת מינימום לא ממש.

$$f(x, y) = x^2 + \epsilon y^4$$

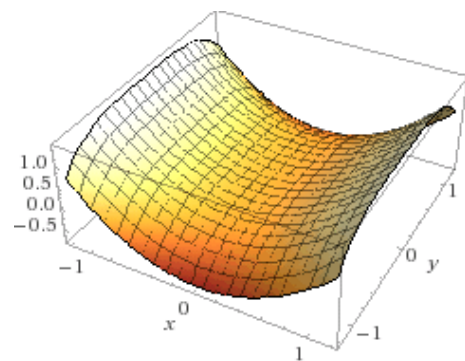


$(0, 0)$ מינימום ממש.

$$f(x, y) = x^2 - \epsilon y^4$$

$$f(x, 0) > 0 \quad x \neq 0$$

$$f(0, y) < 0 \quad y \neq 0$$



$(0, 0)$ אוכף.

מחקר לקיצון

$$f(x_1, \dots, x_n)$$

נקודות קריטיות (1)

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x_1}(x) = 0 \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n}(x) = 0 \end{cases}$$

a נקודה קריטית.

$$n = 2$$

$$f'_x(a) = f'_y(a) = 0$$

$$H = \begin{pmatrix} f'_{xx} & f'_{xy} \\ f'_{yx} & f'_{yy} \end{pmatrix}$$

$\det H < 0 \Rightarrow a$ נקודה אוכף

דוגמא

$$f(x, y) = x^3 + y^3 - 3xy$$

$$\begin{cases} f'_x = 3x^2 - 3y = 0 \\ f'_y = 3y^2 - 3x = 0 \end{cases}$$

$$y^4 - y = 0 \Rightarrow (x, y) = (0, 0), (1, 1)$$

נקודות קריטיות: $a = (0, 0), b = (1, 1)$

$$H_f = \begin{pmatrix} 6x - 3 \\ -3 & 6y \end{pmatrix}$$

$$H_f(a) = \begin{pmatrix} 0 - 3 \\ -3 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \det H = -2 < 0$$

$(0, 0)$ נקודת אוכף.

$$H_f(b) = \begin{pmatrix} 6 - 3 \\ -3 & 6 \end{pmatrix}$$

$$\Delta_1 = 6 > 0$$

$$\Delta_2 = 36 - 9 > 0$$

$d^2 f_b > 0$ ולכן b נקודת מינימום מקומי.