

## Classificazione dei punti critici

$f: A \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$      $A$  aperto     $f \in C^2(A)$ .

$(x_0, y_0) \in A$  pto critico di  $f$ , cioè  $\nabla f(x_0, y_0) = 0$

Ci chiediamo se:  $(x_0, y_0)$  è

- pto di max. rel.
- pto di min. rel.
- ↘ nessuno dei due

$f(x, y) = x^2 + y^2 \Rightarrow (0, 0)$  è pto di min. rel.

"  $= -x^2 - y^2 \Rightarrow$  " " " " max. "

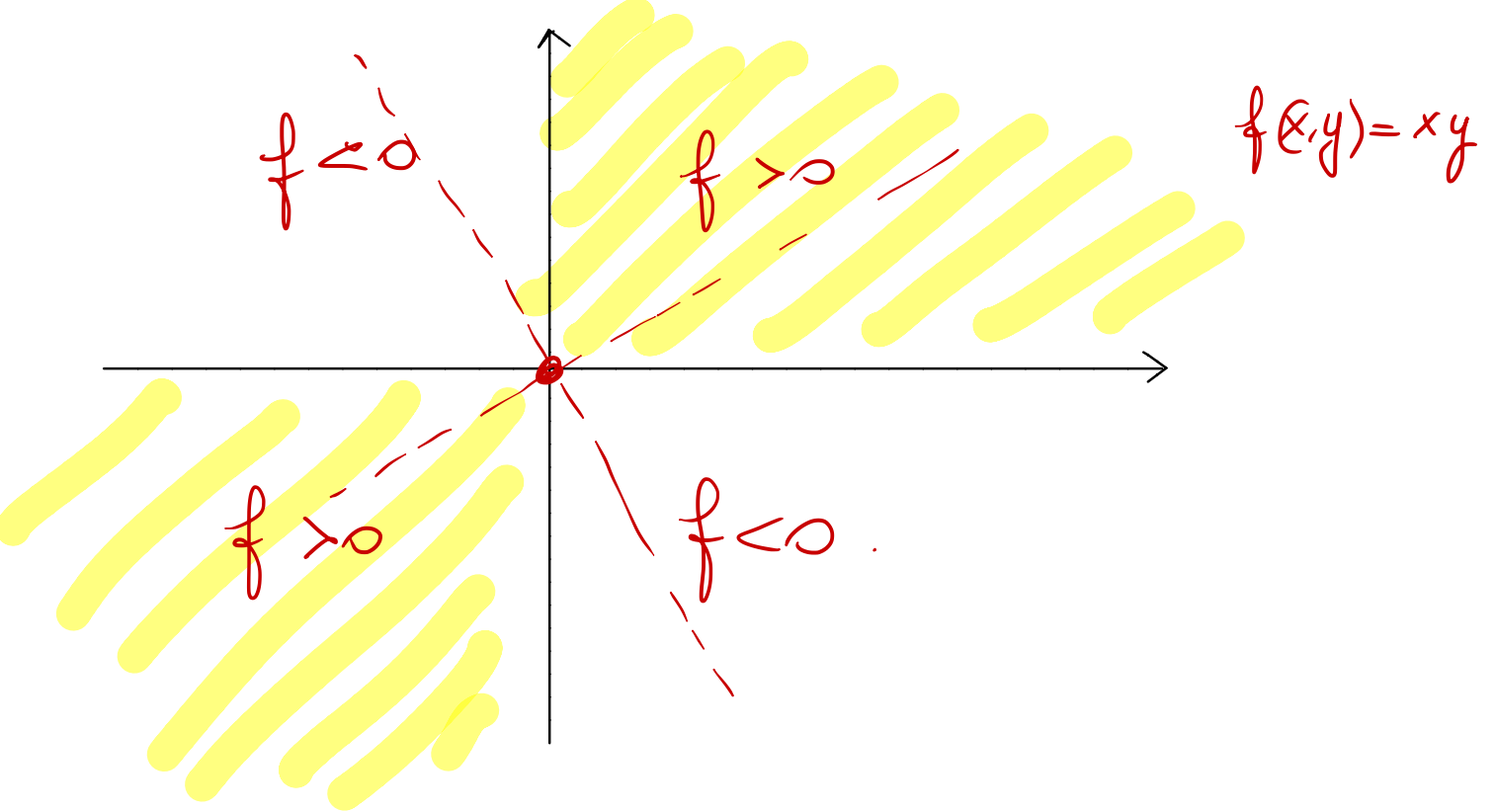
"  $= x^2 - y^2 \Rightarrow (0, 0)$  non è né di max né di min.  
punto di sella.

Se mi muovo dall'origine lungo l'asse  $x$   
( $y=0$ )     $f(x, 0) = x^2$  in  $0$  vediamo un minimo.

lungo l'asse  $y$  ( $x=0$ )  
 $f(0, y) = -y^2$  in  $y=0$  vediamo un massimo.

$f(x, y) = xy$      $\nabla f(x, y) = (y, x)$  si annulla in  $(0, 0)$

Studio il segno di  $f$ .



in alternativa, se prendo la retta  $y = x$ .

$$f(x, x) = x^2 \quad \text{minimo in } x = 0$$

lungo la retta  $y = -x$

$$f(x, -x) = -x^2 \quad \text{max in } x = 0.$$

In realtà questo è "la stessa funzione di prima",

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

con un cambio di riferimento

$$\begin{cases} x + y = x' \\ x - y = y' \end{cases}$$

In pratica, come si distinguono questi casi in generale?

Si studia la ~~derivata seconda~~ matrice delle derivate seconde

$$D^2 f(x_0, y_0) = \begin{bmatrix} f_{xx}(x_0, y_0) & f_{xy}(x_0, y_0) \\ f_{yx}(x_0, y_0) & f_{yy}(x_0, y_0) \end{bmatrix}$$

Matrice Hessiana.

Schwarz " $f_{xy}$ "

matrice  $2 \times 2$ .

In 3 dim. è una matrice  $3 \times 3$  (sempre simmetrica)

$$D^2 f(x_0, y_0, z_0) = \begin{bmatrix} f_{xx}(x_0, y_0, z_0) & f_{xy} & f_{xz} \\ f_{xy} & f_{yy} & f_{yz} \\ f_{xz} & f_{yz} & f_{zz} \end{bmatrix}$$

Per studiare la natura dei pti critici, dovremmo riuscire ad assegnare un "segno" alla matrice

Seguo di una matrice quadrata simmetrica

$$\text{Sia } A = [a_{ij}]_{\substack{i=1 \dots n \\ j=1 \dots n}} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

simmetrica, cioè:

$$a_{ij} = a_{ji} \quad \forall i, j = 1 \dots n.$$

Autovalori di una matrice

$\lambda \in \mathbb{R}$  si dice Autovettore di  $A$  se  
 $\exists$  vettore  $\underline{v} \in \mathbb{R}^N \setminus \{0\}$  <sup>vettore colonna.</sup> t.c.

$$A \underline{v} = \lambda \underline{v}$$

TEOREMA Se  $A$  è simmetrica, allora  
gli autovalori sono  $n$  (tenendo conto della moltep.)  
e sono le soluzioni dell'eq<sup>ue</sup> algebrica

$\det [A - \lambda I] = 0$ . eq<sup>ue</sup> caratteristica  
che ammette sempre  $n$  soluzioni reali (tenendo  
conto della molteplicità).

Esempio:  $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$   $A - \lambda I = \begin{bmatrix} 2-\lambda & 1 \\ 1 & 2-\lambda \end{bmatrix}$

$$\det(A - \lambda I) = \det \begin{bmatrix} 2-\lambda & 1 \\ 1 & 2-\lambda \end{bmatrix} = (2-\lambda)^2 - 1 = 0$$

$$\Leftrightarrow (2-\lambda)^2 = 1 \Leftrightarrow 2-\lambda = \pm 1 \Rightarrow (\lambda=1) \vee (\lambda=3)$$



TEOREMA Sia  $f \in C^2(A)$   $A$  aperto di  $\mathbb{R}^n$   
Sia  $\underline{x}_0$  un pto critico di  $A$ . Allora,

- 1) Se  $D^2f(\underline{x}_0)$  è definita positiva, allora  $\underline{x}_0$  è pto di min. relativo stretto
- 2) Se  $D^2f(\underline{x}_0)$  è definita **negativa**, allora  $\underline{x}_0$  è pto di **max.** relativo stretto
- 3) se  $D^2f(\underline{x}_0)$  è indefinita, allora  $\underline{x}_0$  non è né di max. né di min relativo (punto di sella)
- 4) Se  $D^2f(\underline{x}_0)$  è semidefinita **positiva**, ma non def<sup>ta</sup> **positiva**, non si può concludere **negativa** nulla

Esempio Trovare e classificare i pt. critici,

$$f(x,y) = x^2 + 2xy - y^3$$

$$f_x(x,y) = 2x + 2y \quad f_{xx}(x,y) = 2, \quad f_{xy}^{(x,y)} = 2$$

$$f_y(x,y) = 2x - 3y^2. \quad f_{yy}(x,y) = -6y$$

Pti critici

$$\begin{cases} x+y=0 \Rightarrow y=-x \\ 2x-3y^2=0 \end{cases} \rightarrow \begin{matrix} \downarrow \\ 2x-3x^2=0 \\ \downarrow \\ (x=0) \vee (x=\frac{2}{3}) \end{matrix}$$

Pti critici  $(0,0)$   $(\frac{2}{3}, -\frac{2}{3})$ .

$$D^2 f(x,y) = \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & -6y \end{bmatrix}$$

... to be continued...