

Risolviamo il 1° esercizio di pag. 216.

La funzione

$$f(x,y) = \begin{cases} \frac{|x|^\alpha |y|^\beta}{x^2+y^2} & \text{se } (x,y) \neq (0,0) \\ 0 & \text{se } (x,y) = (0,0) \end{cases}$$

è continua se e solo se $\alpha+\beta \geq 2$. Infatti, se $\alpha+\beta > 2$,

$$f(x,y) = \frac{|x|^\alpha |y|^\beta}{(\sqrt{x^2+y^2})^2} = \frac{|x|^\alpha |y|^\beta (\sqrt{x^2+y^2})^{\alpha+\beta-2}}{(\sqrt{x^2+y^2})^{\alpha+\beta}} \leq (\sqrt{x^2+y^2})^{\alpha+\beta-2}$$

per ogni $(x,y) \neq (0,0)$. Ne segue

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x,y) = 0.$$

Viceversa, se $\alpha+\beta=2$, allora lungo \mathbb{R} retta $y=kx$ si ha

$$f(x,kx) = \frac{|x|^{\alpha+2} |k|^\beta}{(1+k^2)x^2} = \frac{x^2 |k|^\beta}{x^2 (1+k^2)} = \frac{|k|^\beta}{1+k^2}$$

e dunque il limite scritto sopra non esiste; se poi $\alpha+\beta < 2$, allora

$$f(x,y) = \frac{|x|^\alpha |y|^\beta}{(\sqrt{x^2+y^2})^{\alpha+\beta}} \cdot \frac{1}{(\sqrt{x^2+y^2})^{2-\alpha-\beta}};$$

il primo fattore è limitato e non tende a 0, il secondo diverge.

Quindi $f(x,y) \rightarrow +\infty$ per $(x,y) \rightarrow (0,0)$.

Nei punti $(x,y) \neq (0,0)$ la funzione f è continua perché non presenta singolarità nel denominatore.

La funzione f ha derivate parziali nulle in $(0,0)$, visto che vale 0 in ogni punto del tipo $(x,0) \circ (0,y)$.

Quindi, per testare la differenzialità di f in $(0,0)$, occorre (219) verificare che

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{f(x,y)}{\sqrt{x^2+y^2}} = \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{|x|^\alpha |y|^\beta}{(x^2+y^2)^{\frac{\alpha+\beta}{2}}} = 0.$$

Procedendo come prima, si ottiene che f è differenziale in $(0,0)$ se e solo se $\alpha+\beta > 3$.

Però la f è differenziale in ciascun punto $(x_0,0)$ con $x_0 \neq 0$ se e solo se $\beta > 1$, e similmente è differenziale in ciascun punto $y_0 \neq 0$ se e solo se $\alpha > 1$. Infatti se $x_0 \neq 0$ si ha, se $\beta > 1$

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0,0) = 0, \quad \frac{\partial f}{\partial y}(x_0,0) = \lim_{y \rightarrow 0} \frac{|x_0|^\alpha |y|^\beta}{\sqrt{x_0^2+y^2} \cdot y} = 0,$$

e

$$\begin{aligned} \lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} \frac{f(x,y)}{\sqrt{(x-x_0)^2+y^2}} &= \lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} \frac{|x|^\alpha |y|^\beta}{\sqrt{x^2+y^2} \sqrt{(x-x_0)^2+y^2}} = \\ &\leq |x_0|^{\alpha-1} \lim_{y \rightarrow 0} |y|^{\beta-1} = 0. \end{aligned}$$

Analogamente si procede, se $\alpha > 1$, per i punti $(0,y_0)$ con $y_0 \neq 0$.

Viceversa, se $\beta \leq 1$ la derivata $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0,0)$ non esiste, e se $\alpha \leq 1$ la derivata $\frac{\partial f}{\partial x}(0,y_0)$ non esiste, oppure f non può essere differenziale.

Differenzabilità di funzioni composite

Definizione Sia $g: B \subseteq \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^N$, ove B è un aperto: dunque

$$g(\underline{x}) = (g_1(\underline{x}), \dots, g_N(\underline{x})), \quad \underline{x} \in \mathbb{R}^p.$$

Le funzioni g_1, \dots, g_N sono le componenti scalari di g . Diciamo che g è continua e differenziabile in un punto \underline{x}_0 se tali sono le componenti scalari di g .

Il teorema di differenzabilità delle funzioni composite è molto generale e conviene iniziare da un caso particolare.

Teorema Sia $f: A \rightarrow \mathbb{R}$, A aperto di \mathbb{R}^N , e sia $g: I \rightarrow A$, I intervallo di \mathbb{R} . Se in un punto $t_0 \in I$ la g è derivabile, e se in $g(t_0)$ la f è differenziabile, allora la funzione composta $f \circ g := f(g(\cdot))$ è derivabile in t_0 , con

$$(f \circ g)'(t_0) = \frac{d}{dt} [f(g(t))] = \langle \nabla f(g(t_0)), g'(t_0) \rangle_N.$$

dimo. Poiché f è differenziabile in $g(t_0)$, possiamo scrivere $f(g(t)) = f(g(t_0)) + \langle \nabla f(g(t_0)), g(t) - g(t_0) \rangle_N + \|g(t) - g(t_0)\|_N \omega(g(t) - g(t_0))$, ove ω è un infinitesimo quando $t \rightarrow t_0$ e dunque $g(t) \rightarrow g(t_0)$, visto che g è continua (essendo derivabile). Inoltre, poiché g è derivabile in t_0 , si ha

$$g(t) - g(t_0) = g'(t_0)(t - t_0) + \|t - t_0\| \omega_0(t - t_0), \text{ con } \|\omega_0(r)\|_N \rightarrow 0 \text{ per } r \rightarrow 0.$$

Entrambe queste relazioni valgono per $t \in J$, J interno di t_0 . (221)
 Sostituendo la seconda nella prima, ottengono

$$\begin{aligned} f(\underline{g}(t)) &= f(\underline{g}(t_0)) + \langle \nabla f(\underline{g}(t_0)), \underline{g}'(t_0) \rangle_N (t-t_0) + \\ &+ \left\{ \langle \nabla f(\underline{g}(t_0)), w_0(t-t_0) \rangle_N |t-t_0| + \right. \\ &\left. + |g'(t_0)(t-t_0) + (t-t_0)w_0(t-t_0)| \cdot w(|g'(t_0)(t-t_0)| + |t-t_0|w_0(t-t_0)) \right\}, \end{aligned}$$

e tutta la funzione fra parentesi graffe è delle forme

$$|t-t_0|w_1(t-t_0), \text{ con } \lim_{t \rightarrow t_0} w_1(t)=0.$$

Poiché $f(\underline{g}(t))$ è derivabile in t_0 e si ha la tesi. \square

Esempio: sia $f(x,y) = e^{-x^2y}$, sia $\underline{g}(t) = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix}$. Si ha
 $f(\underline{g}(t)) = e^{-\cos^2 t \sin t}$.

Poiché

$$\nabla f(x,y) = e^{-x^2y} (-2xy, -x^2)$$

$$\underline{g}'(t) = \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \end{pmatrix}$$

si ha

$$\begin{aligned} \langle \nabla f(\underline{g}(t)), \underline{g}'(t) \rangle_2 &= e^{-\cos^2 t \sin t} \left\langle \begin{pmatrix} -2\cos t \sin t \\ -\sin^2 t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \end{pmatrix} \right\rangle_2 = \\ &= e^{-\cos^2 t \sin t} (2\cos t \sin^2 t - \cos^3 t). \end{aligned}$$

Si poteva derivare direttamente:

$$\frac{d}{dt} e^{-\cos^2 t \sin t} = e^{-\cos^2 t \sin t} [+2\cos t \sin^2 t - \cos^3 t],$$

e si ritrova lo stesso risultato.

Vediamo ora le cose generali.

Teorema Siano $A \subseteq \mathbb{R}^N$ e $B \subseteq \mathbb{R}^P$ aperti; sia $g: B \rightarrow A$ una funzione vettoriale differenziabile in $\underline{x} \in B$, e sia $f: A \rightarrow \mathbb{R}$ una funzione differenziabile nel punto $g(\underline{x}) \in A$. Allora la funzione composita $(f \circ g)(\underline{x}) = f(g(\underline{x}))$ è differenziabile in \underline{x} e

$$Dg(f \circ g)(\underline{x}) = \left[\frac{\partial}{\partial x_j} f(g(\underline{x})) \right]_{\underline{x}=\underline{x}_0} = \sum_{k=1}^N \frac{\partial f}{\partial y_k}(g(\underline{x}_0)) \cdot \frac{\partial g_k}{\partial x_j}(\underline{x}_0), \quad j=1,\dots,P,$$

ossia, indicando con $Dg(\underline{x})$ la matrice $N \times P$

$$Dg(\underline{x}) = \left\{ \frac{\partial g_k}{\partial x_j}(\underline{x}) \right\}_{\substack{k=1 \dots N \\ j=1 \dots P}},$$

e pensando il vettore $\nabla(f \circ g)(\underline{x}_0)$ come vettore-niga, esso si ottiene dal prodotto della niga $\nabla f(g(\underline{x}_0))$ per le P colonne della matrice $Dg(\underline{x})$.

Quindi, per ogni $\underline{h} \in \mathbb{R}^P$ risulta

$$\langle \nabla(f \circ g)(\underline{x}), \underline{h} \rangle_P = \langle \nabla f(g(\underline{x})), Dg(\underline{x}) \cdot \underline{h} \rangle_N.$$

dim. Omessa (si noti comunque che la prima formula scritta è lo stesso del teorema precedente; se si deriva rispetto a una variabile x_j , è one derivare rispetto a t !). \square