

Auxiliar 10: Teorema de la Función Inversa & Implícita

Profesor: Alexander Frank M.
Auxiliar: Maximiliano S. Lioi

P1 [Teorema de la Función Inversa] Considere la función $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ dada por

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

- (i) Pruebe que f no es inyectiva, y por lo tanto, no es invertible sobre todo \mathbb{R}^2 .
- (ii) Demuestre que para todo $(x, y) \neq (0, 0)$ existen abiertos U, V en \mathbb{R}^2 con $(x, y) \in U$ y $f(x, y) \in V$ tales que $f : U \rightarrow V$ es biyectiva.

P2 [Teorema de la Función Implícita I] Considere el sistema de ecuaciones

$$\begin{aligned}x^2 + y + \sin(xyz) + z^2 &= 1 \\e^{yz} + xz &= 1.\end{aligned}\tag{1}$$

Muestre que el sistema anterior define implícitamente dos funciones $y = y(x)$ y $z = z(x)$ en una vecindad de $(x_0, y_0, z_0) = (1, 0, 0)$ que satisfacen el sistema de ecuaciones anterior.

P3 [Teorema de la Función Implícita II] Considere el sistema de ecuaciones

$$\begin{aligned}2xz &= y^2 + w^2 \\z^3 &= x^3 + y^3 + w^3.\end{aligned}\tag{2}$$

- (i) Mostrar que existe un abierto $A \subseteq \mathbb{R}^2$ que contiene a $(1, 1)$ y funciones $y, w : A \rightarrow \mathbb{R}$ de clase C^∞ tales que $y = y(x, z)$ y $w = w(x, z)$ son soluciones del sistema de ecuaciones anterior, y además $y(1, 1) = -1$, $w(1, 1) = 1$.
- (ii) Mostrar que $\nabla y(1, 1) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ y $\nabla w(1, 1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.
- (iii) **[Propuesto]** Calcular las matrices Hessianas $H_y(1, 1)$, $H_w(1, 1)$. **Ind:** Derive dos veces el sistema de ecuaciones (2) respecto de x y de z para deducir los Hessianos.
- (iv) **[Propuesto]** Muestre que los polinomios de Taylor de grado dos, que aproximan a $y(x, z)$ y

$$p(x, z) = \frac{x^2}{2} + \frac{z^2}{2} - x - xz, \quad q(x, z) = -\frac{x^2}{2} - \frac{z^2}{2} + z + xz\tag{3}$$

P4 [Propuesto] Probar que el sistema de ecuaciones

$$\begin{aligned}y^2 + z^2 - x^2 + 2 &= 0 \\yz + xz - xy - 1 &= 0.\end{aligned}\tag{4}$$

define dos funciones implícitas $y(x), z(x)$ en un entorno del punto $(2, 1, 1)$ tales que $(x, y(x), z(x))$ es solución del sistema en dicho entorno.

Resumen

Teorema 1 (Teorema de la Función Inversa) Sea $f : \Omega \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ una función de clase C^1 en Ω . Supongamos que para algún $x_0 \in \Omega$, la derivada $Df(x_0) \in \mathbb{R}^{n \times n}$ es invertible (i.e., $\det(Df(x_0)) \neq 0$). Entonces existen abiertos U, V con $x_0 \in U \subset \Omega$ e $y_0 := f(x_0) \in V$, tales que $f|_U : U \rightarrow V$ es un difeomorfismo de clase C^1 , esto es, una biyección tal que $f|_U^{-1}$ es de clase C^1 . Además, por ser $(f|_U)^{-1} : V \rightarrow U$ continua y diferenciable en todo punto de V , se tiene $Df|_U^{-1}(f|_U(x_0)) = (Df|_U(x_0))^{-1}$

Teorema 2 (Teorema de la Función Implícita) Sea $f : \Omega \subset \mathbb{R}^{m+n} \rightarrow \mathbb{R}^n$ una función de clase C^1 y $(x_0, y_0) \in \Omega$ tal que $f(x_0, y_0) = 0$. Sea $Df(x_0, y_0) = [D_x f(x_0, y_0), D_y f(x_0, y_0)]$ la derivada de f en (x_0, y_0) , supongamos que $D_y f(x_0, y_0)$ es invertible. Entonces existen abiertos U, W con $(x_0, y_0) \in U \subset \mathbb{R}^{m+n}$ y $x_0 \in W$ tales que para cada $x \in W$ existe un único y tal que $(x, y) \in U$ y $f(x, y) = 0$, lo que define una función $g : W \rightarrow \mathbb{R}^n$ de clase C^1 , en particular $y_0 = g(x_0)$, de manera que

$$f(x, g(x)) = 0, \forall x \in W$$

además

$$Dg(x) = -D_y f(x, g(x))^{-1} D_x f(x, g(x))$$

Definición 1 (Matriz Hessiana) Sea $f : U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ función de clase $C^2(U)$. Llamamos matriz Hessiana de f en x a la matriz $D(\nabla f)(x)^T$, que denotamos:

$$D^2 f(x) := \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2}(x) & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n}(x) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1}(x) & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n^2}(x) \end{bmatrix}$$

otras formas comunes para denotar la matriz Hessiana son $Hf(x)$ o bien $f''(x)$.

Proposición 1 Para $f : U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ función de clase $C^2(U)$ y $\bar{x} \in U$, $D^2 f(\bar{x})$ es simétrica, y

por lo tanto sus valores propios son reales.

Teorema 3 (Taylor) Sea $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ de clase C^{k+1} en A , $k \geq 1$, con A abierto. Sean también $x_0 \in A$ y $h \in \mathbb{R}^n$ tal que $x_0 + th \in A$, para todo $t \in [0, 1]$. Entonces, la siguiente expansión de f es válida:

$$f(x_0 + h) = P_k(x_0, h) + R_{k+1}(x_0, h) \quad (5)$$

$$P_k(x_0, h) := \sum_{\ell=0}^k T_\ell(x_0, h)$$

donde $T_\ell(x_0, h)$ es el monomio de Taylor de orden ℓ , dado por la expresión

$$T_\ell(x_0, h) := \frac{1}{\ell!} \sum_{i_1=1}^n \cdots \sum_{i_\ell=1}^n \frac{\partial^\ell f}{\partial x_{i_1} \cdots \partial x_{i_\ell}}(x_0) h_{i_1} \cdots h_{i_\ell},$$

para $1 \leq \ell \leq k$, y $R_{k+1}(x_0, h)$ es el resto de orden $k+1$ de la expansión (5), dado por

$$R_{k+1}(x_0, h) := \frac{1}{(k+1)!} \sum_{i_1=1}^n \cdots \sum_{i_{k+1}=1}^n \frac{\partial^{k+1} f}{\partial x_{i_1} \cdots \partial x_{i_{k+1}}}(x_0 + sh) h_{i_1} \cdots h_{i_{k+1}}$$

para cierto $s \in [0, 1]$.

Corolario 1 Supongamos que $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ es una función de clase C^2 en A , y sean $x_0 \in A$, $h \in \mathbb{R}^n$ pequeño. Entonces, el polinomio de Taylor de orden dos para f en torno a x_0 , denotado $P_2(x_0, h)$ viene dado, explícitamente, por la expresión

$$f(x_0) + \nabla f(x_0) h + \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x_0) h_i h_j,$$

Equivalentemente, se puede escribir

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + \nabla f(x_0) h + \frac{1}{2} h^T D^2 f(x_0) h$$

o bien, escogiendo $h = x - x_0$ tenemos $f(x) \approx$

$$f(x_0) + \nabla f(x_0) (x - x_0) + \frac{1}{2} (x - x_0)^T D^2 f(x_0) (x - x_0)$$

para x cerca de x_0 .

P1 [Teorema de la Función Inversa] Considere la función $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ dada por

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

- (i) Pruebe que f no es inyectiva, y por lo tanto, no es invertible sobre todo \mathbb{R}^2 .
- (ii) Demuestre que para todo $(x, y) \neq (0, 0)$ existen abiertos U, V en \mathbb{R}^2 con $(x, y) \in U$ y $f(x, y) \in V$ tales que $f : U \rightarrow V$ es biyectiva.

TFI

Teorema 3.21 (Función Inversa). Sea $f : A \subseteq \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d$ una función de clase C^1 en A . Supongamos que para algún $x_0 \in A$, $f'(x_0) \in M_{dd}(\mathbb{R})$ es invertible. Entonces lo siguiente se satisface:

1. Existen abiertos U, V en \mathbb{R}^d , con $x_0 \in U \subseteq A$ e $y_0 := f(x_0) \in V$, tales que $f : U \rightarrow V$ es biyectiva.
2. Si $g : V \rightarrow U$ es la inversa de f , entonces $g(f(x)) = x$ para cualquier $x \in U$, g es de clase C^1 en V y se tiene la identidad

$$g'(f(x))f'(x) = I_d. \quad (3.70)$$

☆ $x = f^{-1}(f(x)) \Rightarrow D(f^{-1} \circ f)(x) = Df^{-1}(f(x)) Df(x) = Id$

Dem: (i) No tenemos que para $(x, y) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$, considerando $(-x, -y)$ se tiene

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

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

$$\Rightarrow \underline{f \text{ no es inyectiva } ((x, y) \neq (-x, -y))}$$

$$\Rightarrow \underline{f^{-1} \text{ no existe en todo } \mathbb{R}^2}$$

(ii) Sea $(x, y) \neq (0, 0)$, Si logramos probar que $Df(x, y) \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ es invertible podemos concluir por **teo. de la Función Inversa** que existen abiertos U, V tales que $f : U \rightarrow V$ es biyectiva (f es e^{-1})

Tenemos $f_1(x, y) = x^2 - y^2$, $f_2(x, y) = 2xy$ ↑

$$\Rightarrow \frac{\partial f_1}{\partial x}(x, y) = 2x, \quad \frac{\partial f_1}{\partial y}(x, y) = -2y$$

$$\Rightarrow \frac{\partial f_2}{\partial x}(x, y) = 2y, \quad \frac{\partial f_2}{\partial y}(x, y) = 2x$$

Luego ,

$$Df(x,y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{pmatrix} (x,y) = \begin{pmatrix} 2x & -2y \\ 2y & 2x \end{pmatrix}$$

Notemos que para todo $(x,y) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$,

$$\det(Df(x,y)) = \begin{vmatrix} 2x & -2y \\ 2y & 2x \end{vmatrix} \\ = 4x^2 + 4y^2 > 0$$

Por lo tanto, $Df(x,y)$ es invertible, luego por **teo. de la función inversa**, concluimos que existen abiertos U, V tales que $f: U \rightarrow V$ es biyectiva.

Teorema 3.23 (Función Implícita). Sea $f: \Omega \subseteq \mathbb{R}^{d+p} \rightarrow \mathbb{R}^p$ de clase C^1 en Ω , con Ω abierto, y sea $(x_0, y_0) \in \Omega$ tal que $f(x_0, y_0) = 0$. Sea $f'(x_0, y_0)$ la matriz derivada de f , y supongamos que la submatriz $f_y(x_0, y_0)$ es invertible. Entonces existen abiertos $U \subseteq \mathbb{R}^{d+p}$ y $W \subseteq \mathbb{R}^d$ tales que

1. $(x_0, y_0) \in U$ y $x_0 \in W$,
2. Para todo $x \in W$, existe un único y tal que $(x, y) \in U$ y $f(x, y) = 0$.
3. Si escribimos $y = g(x)$, entonces $g: W \rightarrow \mathbb{R}^p$ es de clase C^1 y $g(x_0) = y_0$.
4. Finalmente,

$$f(x, g(x)) = 0 \quad \text{para todo } x \in W, \quad (3.85)$$

y

$$g'(x_0) = -[f_y(x_0, y_0)]^{-1} f_x(x_0, y_0) \in M_{pd}(\mathbb{R}). \quad (3.86)$$

2. El Teorema anterior puede leerse de la manera siguiente: la ecuación $f(x, y) = 0$ corresponde a un sistema no lineal de p ecuaciones y $d + p$ incógnitas:

$$\begin{aligned} f_1(x_1, x_2, \dots, x_d, y_1, y_2, \dots, y_p) &= 0, \\ f_2(x_1, x_2, \dots, x_d, y_1, y_2, \dots, y_p) &= 0, \\ &\vdots \\ f_p(x_1, x_2, \dots, x_d, y_1, y_2, \dots, y_p) &= 0, \end{aligned}$$

es decir, poseemos más incógnitas que ecuaciones, por lo que se espera que haya muchas soluciones. Por lo mismo, si (x_0, y_0) es solución del sistema de ecuaciones anterior, y bajo la condición $f_y(x_0, y_0)$ invertible (i.e. $\det f_y(x_0, y_0) \neq 0$), es posible **despejar**, de manera **implícita**, y como función de x en las cercanías de x_0 , y la función g que asocia a cada x cercano a x_0 , el valor $y = g(x)$, cercano a y_0 , es de clase C^1 . Finalmente, $(x, g(x))$ resuelve el sistema de ecuaciones de arriba para cualquier x suficientemente cercano a x_0 .

P2 [Teorema de la Función Implícita I] Considere el sistema de ecuaciones

$$\begin{aligned}x^2 + y + \sin(xyz) + z^2 &= 1 \\ e^{yz} + xz &= 1.\end{aligned}\tag{1}$$

Muestre que el sistema anterior define implícitamente dos funciones $y = y(x)$ y $z = z(x)$ en una vecindad de $(x_0, y_0, z_0) = (1, 0, 0)$ que satisfacen el sistema de ecuaciones anterior.

Dem: Consideremos $f: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por

$$f(x, w) = f(x, y, z) = \begin{pmatrix} x^2 + y + \sin(xyz) + z^2 - 1 \\ e^{yz} + xz - 1 \end{pmatrix}$$

donde $w = (y, z)$, luego, puesto que $(x_0, y_0, z_0) = (1, 0, 0)$ satisface

$$f(1, 0, 0) = \begin{pmatrix} 1 + 0 + \sin(0) + 0 - 1 \\ 1 + 0 - 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

si f es C^1 en $\mathbb{R} \times \mathbb{R}^2$ y $D_w f(x_0, w_0)$ con $w_0 = (y_0, z_0)$ es invertible, entonces por **teo. de la Función Implícita**, tendremos que existe una vecindad de (x_0, y_0, z_0) en donde existe $w(x) = (y(x), z(x))$ definida en dicha vecindad tal que

$$\underline{f(x, y(x), z(x)) = 0}$$

Por un lado f es de clase C^1 pues f_1 y f_2 son C^1 por álgebra y composición de funciones C^1 .

$$\text{Procedemos a calcular } D_w f(x, w) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial y} & \frac{\partial f_1}{\partial z} \\ \frac{\partial f_2}{\partial y} & \frac{\partial f_2}{\partial z} \end{bmatrix}$$

Tenemos $\frac{\partial f_1}{\partial y} = 1 + xz \cos(xyz)$, $\frac{\partial f_1}{\partial z} = xy \cos(xyz) + 2z$

$$\frac{\partial f_2}{\partial y} = ze^{yz}, \quad \frac{\partial f_2}{\partial z} = ye^{yz} + x$$

luego

$$Df_w(1,0,0) = \begin{pmatrix} 1 + xz \cos(xyz) & xy \cos(xyz) + 2z \\ ze^{yz} & ye^{yz} + x \end{pmatrix} (1,0,0)$$
$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Por lo tanto, $D_w f(1,0,0)$ es invertible y f es \mathcal{C}^1 ,
Por **Teo. de la Función Implícita**, existe una vecindad
de $(1,0,0)$ y una función implícita $w(x) = (y(x), z(x))$
tal que

$$\underline{f(x, y(x), z(x)) = 0}$$



P3 [Teorema de la Función Implícita II] Considere el sistema de ecuaciones

$$\begin{aligned} 2xz &= y^2 + w^2 \\ z^3 &= x^3 + y^3 + w^3. \end{aligned} \quad (2)$$

- (i) Mostrar que existe un abierto $A \subseteq \mathbb{R}^2$ que contiene a $(1, 1)$ y funciones $y, w : A \rightarrow \mathbb{R}$ de clase C^∞ tales que $y = y(x, z)$ y $w = w(x, z)$ son soluciones del sistema de ecuaciones anterior, y además $y(1, 1) = -1$, $w(1, 1) = 1$.
- (ii) Mostrar que $\nabla y(1, 1) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ y $\nabla w(1, 1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Dem: (i) Consideremos $f : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por

$$f(x, z, y, w) = \begin{pmatrix} y^2 + w^2 - 2xz \\ x^3 + y^3 + w^3 - z^3 \end{pmatrix}$$

luego, para encontrar funciones implícitas $y(x, z)$ y $w(x, z)$ que resuelven el sistema en un entorno A de $(x_0, z_0) = (1, 1)$ con $y(x_0, z_0) = -1$ y $w(x_0, z_0) = 1$ debemos ver que $f(1, 1, -1, 1) = (0, 0)$ que en efecto al reemplazar

$$f(1, 1, -1, 1) = \begin{pmatrix} (-1)^2 + 1^2 - 2 \cdot 1 \cdot 1 \\ 1^3 + (-1)^3 + 1^3 - 1^3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

ver que f es C^∞ , lo cual se tiene pues f_1 y f_2 son de clase C^∞ (son polinomios), y considerando la notación $f(s, t) = f(x, z, y, w)$, ver que

$$D_t f(1, 1, -1, 1) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial y} & \frac{\partial f_1}{\partial w} \\ \frac{\partial f_2}{\partial y} & \frac{\partial f_2}{\partial w} \end{pmatrix} (1, 1, -1, 1)$$

es invertible, calculemos

$$\frac{\partial f_1}{\partial y} = 2y, \quad \frac{\partial f_1}{\partial w} = 2w, \quad \frac{\partial f_2}{\partial y} = 3y^2, \quad \frac{\partial f_2}{\partial w} = 3w^2$$

$$\text{luego } D_t f(1,1,-1,1) = \begin{pmatrix} 2y & 2w \\ 2y^2 & 3w^2 \end{pmatrix} (1,1,-1,1)$$

$$\text{esto es } D_t f(1,1,-1,1) = \begin{pmatrix} -2 & 2 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \det(D_t f(1,1,-1,1)) = -6 - 6 = -12 \neq 0$$

$\Rightarrow D_t f(1,1,-1,1)$ es invertible

luego, por **teo. de la función implícita**, deducimos que existe A abierto que contiene a $(1,1)$ y funciones implícitas $t(S) = (y(x,z), w(x,z))$ que resuelven el sistema en dicha vecindad.

(ii) Mostrar que $\nabla y(1,1) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ y $\nabla w(1,1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.

(ii) Debemos encontrar

$$\nabla y(1,1) = \begin{pmatrix} \frac{\partial y}{\partial x} \\ \frac{\partial y}{\partial z} \end{pmatrix} (1,1), \quad \nabla w(1,1) = \begin{pmatrix} \frac{\partial w}{\partial x} \\ \frac{\partial w}{\partial z} \end{pmatrix} (1,1)$$

Del **teo. de la función implícita**, para $t(S) = (y(x,z), w(x,z))$

$$D_{St}(1,1) = -\left(D_t f(1,1,-1,1)\right)^{-1} \left(D_S f(1,1,-1,1)\right)$$

$$\text{donde } D_{St}(1,1) = \begin{pmatrix} \frac{\partial y}{\partial x} & \frac{\partial y}{\partial z} \\ \frac{\partial w}{\partial x} & \frac{\partial w}{\partial z} \end{pmatrix} (1,1)$$

$$D_S f(1,1,-1,1) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial z} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial z} \end{pmatrix} (1,1,-1,1)$$

$$\text{Tenemos } \frac{\partial f_1}{\partial x} = -2z, \frac{\partial f_1}{\partial z} = -2x, \frac{\partial f_2}{\partial x} = 3x^2, \frac{\partial f_2}{\partial z} = -3z^2$$

$$\text{luego } D_g f(1,1,-1,1) = \begin{pmatrix} -2 & -2 \\ 3 & -3 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow D_{g^*} f(1,1) = - \begin{pmatrix} -2 & 2 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} -2 & -2 \\ 3 & -3 \end{pmatrix}$$

$$\text{Recordemos que si } A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \Rightarrow A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} -2 & 2 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}^{-1} = \frac{1}{-6-6} \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ -3 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow D_{g^*} f(1,1) = \frac{1}{12} \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ -3 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 & -2 \\ 3 & -3 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{12} \begin{pmatrix} -12 & 0 \\ 0 & 12 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Por lo tanto,

$$\nabla g(1,1) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \nabla w(1,1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$