

Přednáška 6

Funkce definované implicitně a regulární zobrazení

Funkce definované implicitně

V první části této přednášky se budeme zabývat následujícím problémem:

Je dáno s spojitých funkcí

$$F_k(x_1, x_2, \dots, x_r, y_1, y_2, \dots, y_s) = F_k(\mathbf{x}, \mathbf{y}), \quad k = 1, 2, \dots, s.$$

Otázka je, kdy existují, alespoň lokálně, tj. v okolí daného bodu $[\mathbf{a}, \mathbf{b}]$, spojitě funkce $y_1 = f_1(\mathbf{x}), y_2 = f_2(\mathbf{x}), \dots, y_s = f_s(\mathbf{x})$ takové, že pro každé $k = 1, 2, \dots, s$ platí

$$F_k(\mathbf{x}, \mathbf{f}(\mathbf{x})) = F_k(x_1, x_2, \dots, x_r, f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_s(\mathbf{x})) = 0.$$

Jak se obecně postupuje při řešení tohoto problému, ukážeme na nejjednodušším příkladě $r = s = 1$. V tomto případě jde o řešení rovnice $F(x, y) = 0$ v okolí jistého bodu $[a, b]$. Nejprve musíme zaručit, že rovnice $F(x, y) = 0$ má aspoň nějaké řešení. Proto musíme předpokládat, že $F(a, b) = 0$.

Abychom zaručili existenci řešení rovnice $F(x, y) = 0$ v okolí bodu $[a, b]$, používají se na funkci $F(x, y)$ různé předpoklady.

My budeme předpokládat, že je funkce $F(x, y)$ spojitá v okolí bodu $[a, b]$ a že v jistém okolí tohoto bodu existuje spojitá parciální derivace podle proměnné y , tj. $\frac{\partial F}{\partial y}(x, y)$, která je v bodě $[a, b]$ různá od nuly. Za těchto předpokladů lze, alespoň teoreticky, sestavit pro každé x z nějakého okolí bodu a spojitou funkci $y = f(x)$, která je řešením rovnice $F(x, y) = 0$, tj. spojitou funkci, pro kterou platí $F(x, f(x)) = 0$. Naznačíme princip této konstrukce.

Označme $C = F'_{y}(a, b) \neq 0$ a uvažujme zobrazení $\Phi(x, y) = y - \frac{1}{C} F(x, y)$. Rovnice $F(x, y) = 0$ je pak ekvivalentní rovnici $y = \Phi(x, y)$. Navíc platí $\Phi(a, b) = b$, funkce $\Phi(x, y)$ je spojitá v jistém okolí bodu $[a, b]$, existuje parciální derivace $\Phi'_{y}(x, y)$, která je spojitá v jistém okolí bodu $[a, b]$ a $\Phi'_{y}(a, b) = 0$.

Pro dané x budeme rovnici $y = \Phi(x, y)$ řešit metodou postupných aproximací. Sestrojíme posloupnost bodů $y_0 = b, y_1 = \Phi(x, y_0), y_2 = \Phi(x, y_1), \dots, y_{n+1} = \Phi(x, y_n), \dots$ a dokážeme, že $y(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} y_n$. Jestliže na úsečce, která spojuje body $[x, y_n]$ a $[x, y_{n+1}]$ existuje parciální derivace $\Phi'_{y}(x, y)$, pak podle Lagrangeovy věty o střední hodnotě existuje η takové, že bod $[x, \eta]$ leží na této úsečce a platí

$$|y_{n+1} - y_n| = |\Phi(x, y_n) - \Phi(x, y_{n-1})| = |\Phi'_{y}(x, \eta)| \cdot |y_n - y_{n-1}|.$$

Naším cílem je ukázat, že existuje $\delta > 0$ takové, že pro každé $x \in (a - \delta, a + \delta)$ a pro každé n je

$$|y_{n+1} - y_n| \leq K |y_n - y_{n-1}|, \quad \text{kde } K < 1.$$

Pak totiž budeme moci použít obecnou větu o řešení rovnice $x = f(x)$, kde $f : M \rightarrow M$ a M je metrický prostor. Tato věta, tzv. *věta o kontrahujícím zobrazení* se poměrně často

používá, a proto ji zde uvedeme. Pojem úplného prostoru, který se v této větě objeví zavedeme, až bude zřejmé, proč ho budeme potřebovat.

Věta. Nechť je M úplný metrický prostor s metrikou ρ a $f : M \rightarrow M$, pro které platí: Existuje $K \in (0, 1)$ takové, že pro každé $x, y \in M$ je

$$\rho(f(x), f(y)) \leq K\rho(x, y). \quad (1)$$

Pak existuje právě jedno $x \in M$ takové, že $x = f(x)$.

DŮKAZ: Vezmeme libovolné $x_0 \in M$ a sestrojíme posloupnost $x_1 = f(x_0)$, $x_2 = f(x_1)$, $\dots$, $x_{n+1} = f(x_n)$, $\dots$. Protože platí (1) je

$$\rho(x_2, x_1) = \rho(f(x_1), f(x_0)) \leq K\rho(x_1, x_0).$$

Nechť je $n \geq 1$. Indukcí se snadno ukáže, že

$$\rho(x_{n+1}, x_n) = \rho(f(x_n), f(x_{n-1})) \leq K\rho(x_n, x_{n-1}) \leq K^n \rho(x_1, x_0).$$

Nechť je $m > n$. Pak z trojúhelníkové nerovnosti postupně dostaneme

$$\begin{aligned} \rho(x_m, x_n) &\leq \rho(x_m, x_{m-1}) + \rho(x_{m-1}, x_n) \leq \dots \leq \sum_{r=n}^{m-1} \rho(x_{r+1}, x_r) \leq \\ &\leq \sum_{r=n}^{m-1} K^r \rho(x_1, x_0) < \sum_{r=n}^{\infty} K^r \rho(x_1, x_0) = \frac{K^n}{1-K} \rho(x_1, x_0). \end{aligned} \quad (2)$$

Protože $K \in (0, 1)$ plyne z této nerovnosti tvrzení, že pro každé $\varepsilon > 0$ existuje n_0 takové, že pro každé $m > n > n_0$ je $\rho(x_m, x_n) < \varepsilon$.

Budeme potřebovat, aby z této podmínky plynula existence limity $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$. To je právě předpoklad tzv. *úplnosti* metrického prostoru M .

Budeme se tím na chvíli zabývat trochu podrobněji. Obecně platí věta:

Věta. Nechť je x_n posloupnost v metrickém prostoru M s metrikou ρ . Jestliže existuje $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x \in M$, pak ke každému $\varepsilon > 0$ existuje n_0 takové, že pro každé $m > n > n_0$ je $\rho(x_m, x_n) < \varepsilon$.

DŮKAZ: Podle definice limity existuje ke každému $\varepsilon > 0$ přirozené číslo n_0 takové, že pro každé $n > n_0$ platí $\rho(x_n, x) < \frac{1}{2}\varepsilon$. Z trojúhelníkové nerovnosti pak dostaneme, že pro každé $m, n > n_0$ je

$$\rho(x_m, x_n) \leq \rho(x_m, x) + \rho(x, x_n) < \frac{1}{2}\varepsilon + \frac{1}{2}\varepsilon = \varepsilon. \quad \square$$

Definice. Posloupnost x_n v metrickém prostoru M s metrikou ρ se nazývá *cauchyovská*, jestliže splňuje tzv. *Cauchy-Bolzanovu podmínku*:

$$\forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N}; \forall m, n > n_0 \text{ platí } \rho(x_m, x_n) < \varepsilon. \quad (3)$$

Předcházející věta říká, že každá posloupnost v metrickém prostoru, která konverguje v M , je cauchyovská. Opak ale obecně neplatí. Jako příklad může sloužit množina všech racionálních čísel, protože posloupnost racionálních čísel může konvergovat k iracionálnímu číslu. To je hlavní důvod, proč se množina racionálních čísel rozšiřuje na množinu reálných čísel. V množině reálných čísel totiž platí, že každá cauchyovská posloupnost konverguje. Od množiny racionálních čísel lze přejít k množině reálných čísel tak, že doplníme čísla, která jsou limitami cauchyovských posloupností racionálních čísel. Podobné "zúplnění" lze provést v libovolném metrickém prostoru. To nás vede k následující definici.

Definice. Metrický prostor M se nazývá *úplný*, jestliže každá cauchyovská posloupnost $x_n \in M$ má limitu v M .

Nyní se můžeme vrátit k důkazu věty o kontrahujícím zobrazení. V (2) jsme ukázali, že posloupnost x_n je cauchyovská a protože předpokládáme, že M je úplný metrický prostor, existuje $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x \in M$.

O tomto x ukážeme, že je řešením rovnice $x = f(x)$. To plyne z následující úvahy:

$$\rho(x, f(x)) = \lim_{n \rightarrow \infty} \rho(x_{n+1}, f(x)) = \lim_{n \rightarrow \infty} \rho(f(x_n), f(x)) \leq K \lim_{n \rightarrow \infty} \rho(x_n, x) = 0.$$

Tedy $\rho(x, f(x)) = 0$ a podle definice metriky je $x = f(x)$.

Nakonec ještě ukážeme, že řešení je jediné. Nechť platí $x = f(x)$ a $y = f(y)$. Pak je

$$\rho(x, y) = \rho(f(x), f(y)) \leq K\rho(x, y).$$

A protože $K \in (0, 1)$ je $\rho(x, y) = 0$, tj. $x = y$. □

Po této odbočce se vrátíme k důkazu existence řešení rovnice $F(x, y) = 0$ neboli $y = \Phi(x, y)$.

Protože předpokládáme, že je $\Phi'_{,y}(x, y)$ v okolí bodu $[a, b]$ spojitá funkce a platí $\Phi'_{,y}(a, b) = 0$, existuje $\Delta > 0$ takové, že pro každé $[x, y] \in (a - \Delta, a + \Delta) \times (b - \Delta, b + \Delta) = \mathcal{O}$ platí $|\Phi'_{,y}(x, y)| < \frac{1}{2}$.

Podle předpokladů je funkce $\Phi(x, y)$ spojitá v jistém okolí bodu $[a, b]$ a platí $\Phi(a, b) = b$. Proto existuje δ , $0 < \delta < \Delta$ takové, že pro každé $x \in (a - \delta, a + \delta)$ je $|\Phi(x, b) - b| < \frac{1}{4} \Delta$. Nechť je $x \in (a - \delta, a + \delta)$ pevné. Pak je

$$|y_1 - y_0| = |\Phi(x, b) - b| < \frac{1}{4} \Delta,$$

a tedy $[x, y_1] \in \mathcal{O}$. Dále platí

$$|y_2 - y_0| \leq |y_2 - y_1| + |y_1 - y_0| = |\Phi(x, y_1) - \Phi(x, y_0)| + |y_1 - y_0| = (|\Phi'_{,y}(x, \eta_1)| + 1) |y_1 - y_0|.$$

Ale protože $[x, \eta_1] \in \mathcal{O}$, platí $|\Phi'_{,y}(x, \eta_1)| < \frac{1}{2}$. To znamená, že

$$|y_2 - b| < \left(\frac{1}{2} + 1\right) |y_1 - b| = \frac{3}{2} |\Phi(x, b) - b| < \frac{3}{8} \Delta < \frac{1}{2} \Delta.$$

Tedy bod $[x, y_2] \in \mathcal{O}$.

Jestliže předpokládáme, že $[x, y_k] \in \mathcal{O}$ pro $k = 0, 1, \dots, n$, platí nerovnost

$$|y_{n+1} - y_n| = |\Phi(x, y_n) - \Phi(x, y_{n-1})| = |\Phi'_{,y}(x, \eta_n)| |y_n - y_{n-1}| < \frac{1}{2} |y_n - y_{n-1}|,$$

protože $[x, \eta_n] \in \mathcal{O}$. Z toho plyne, že pro $n \geq 1$ platí $|y_{n+1} - y_n| < 2^{-n} |y_1 - y_0|$. Pak je

$$|y_{n+1} - y_0| \leq \sum_{r=0}^n |y_{r+1} - y_r| < \sum_{r=0}^n 2^{-r} |y_1 - y_0| < \sum_{r=0}^{\infty} 2^{-r} |y_1 - y_0| = 2 |y_1 - y_0| < \frac{1}{2} \Delta.$$

To ale znamená, že $|y_{n+1} - b| < \frac{1}{2} \Delta$, neboli $[x, y_{n+1}] \in \mathcal{O}$. Z axiómu matematické indukce pak plyne, že pro $x \in (a - \delta, a + \delta)$ je $[x, y_n] \in \mathcal{O}$ pro každé $n \in \mathbb{N}$.

Nechť je $x \in (a - \delta, a + \delta)$ pevné. Pak pro každé $n \in \mathbb{N}$ platí nerovnost

$$|y_{n+1} - y_n| < \frac{1}{2} |y_n - y_{n-1}|$$

a $y_n \in \langle b - \frac{1}{2}\Delta, b + \frac{1}{2}\Delta \rangle$. Stejně jako ve větě o kontrahujícím zobrazení lze ukázat, že posloupnost y_n je cauchyovská a protože je interval $\langle b - \frac{1}{2}\Delta, b + \frac{1}{2}\Delta \rangle \subset \mathbb{R}$ úplný metrický prostor s metrikou $\rho(y_1, y_2) = |y_1 - y_2|$, existuje v něm právě jedno řešení rovnice $y = \Phi(x, y)$ neboli $F(x, y) = 0$. Proto existuje funkce $f : (a - \delta, a + \delta) \rightarrow (b - \Delta, b + \Delta)$ definovaná předpisem $y = f(x)$, kde y je právě nalezené řešení.

Podrobnější zkoumání ukazuje, že funkce $y = f(x)$ je na intervalu $(a - \delta, a + \delta)$ spojitá. Jestliže budeme navíc předpokládat, že je funkce $F(x, y)$ diferencovatelná, je na intervalu $(a - \delta, a + \delta)$ diferencovatelná také funkce $y = f(x)$ a platí

$$dy(x) = -\frac{F'_{,x}(x, y)}{F'_{,y}(x, y)} dx, \quad (4)$$

neboli

$$y'(x) = -\frac{F'_{,x}(x, y)}{F'_{,y}(x, y)}. \quad (5)$$

Vztah (4) je vlastně řešením rovnice

$$dF(x, y) = \frac{\partial F}{\partial x} dx + \frac{\partial F}{\partial y} dy = 0$$

a vztah (5) lze získat tak, že derivujeme rovnici $F(x, y(x)) = 0$ podle proměnné x . Podle věty o derivace složené funkce je totiž

$$\frac{d}{dx} (F(x, y(x))) = \frac{\partial F}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial y} \frac{dy}{dx} = 0.$$

Těchto postupů se často k výpočtu diferenciálu a derivace implicitně definované funkce často používá.

Zobecnění uvedeného postupu, které už ale uvádět nebudeme, vede k následující větě o implicitních funkcích.

Věta (o implicitních funkcích). Nechť je $\alpha = [\mathbf{a}, \mathbf{b}] = [a_1, a_2, \dots, a_r, b_1, b_2, \dots, b_s]$. Nechť jsou funkce $F_k(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = F_k(x_1, \dots, x_r, y_1, \dots, y_s)$, $k = 1, 2, \dots, s$, spojitě v jistém okolí bodu α a mají v tomto okolí všechny parciální derivace $\frac{\partial F_k}{\partial y_\ell}(\mathbf{x}, \mathbf{y})$, které jsou spojitě v bodě α . Nechť platí

1. $F_k(\mathbf{a}, \mathbf{b}) = 0$, pro každé $k = 1, 2, \dots, s$;
2. $\det \mathbf{C} \neq 0$, kde $\mathbf{C}$ je matice se složkami $C_{k\ell} = \frac{\partial F_k}{\partial y_\ell}(\mathbf{a}, \mathbf{b})$.

Pak existují $\delta > 0$ a $\Delta > 0$ taková, že ke každému $\mathbf{x} \in \mathcal{I} = \{\mathbf{x}; |x_i - a_i| < \delta, i = 1, 2, \dots, r\}$ odpovídá právě jedno $\mathbf{y} \in \mathcal{J} = \{\mathbf{y}; |y_\ell - b_\ell| < \Delta, \ell = 1, 2, \dots, s\}$ takové, že pro všechna $k = 1, 2, \dots, s$ platí $F_k(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = 0$.

Souřadnice y_k tohoto bodu definují funkce

$$y_k = \varphi_k(x_1, x_2, \dots, x_r), \quad k = 1, 2, \dots, s,$$

které jsou spojitě na intervalu $\mathcal{I}$.

Jestliže mají všechny funkce $F_k(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ na množině $\mathcal{I} \times \mathcal{J}$ diferenciál n -tého řádu, mají všechny funkce $y_k = \varphi_k(\mathbf{x})$ diferenciál n -tého řádu na množině $\mathcal{I}$.

Jestliže jsou všechny funkce $F_k(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \in C_n(\mathcal{I} \times \mathcal{J})$, jsou i všechny funkce $\varphi_k(\mathbf{x}) \in C_n(\mathcal{I})$.

Věta se dokazuje podobně jako příklad $r = s = 1$, jehož důkaz jsme naznačili. Z podmínky $\det \mathbf{C} \neq 0$ plyne existence inverzní matice $\mathbf{C}^{-1}$ se složkami $(\mathbf{C}^{-1})_{k\ell}$ a místo soustavy $F_k(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = 0$ se pro pevné $\mathbf{x}$ postupnými iteracemi řeší ekvivalentní soustava $y_k = \Phi_k(\mathbf{x}, \mathbf{y})$, kde

$$\Phi_k = y_k - \sum_{\ell=1}^s (\mathbf{C}^{-1})_{k\ell} F_\ell(\mathbf{x}, \mathbf{y}).$$

Podrobnosti zde uvádět nebudeme.

Pro funkce definované implicitně lze najít jejich derivace nebo diferenciály, i když samotné funkce explicitně vyjádřit neumíme. V praxi postupujeme tak, že ověříme předpoklady uvedené věty a pak najdeme první diferenciály funkcí $\mathbf{y} = \mathbf{y}(\mathbf{x})$ pomocí soustavy rovnic

$$dF_k = \sum_{i=1}^r \frac{\partial F_k}{\partial x_i}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) dx_i + \sum_{\ell=1}^s \frac{\partial F_k}{\partial y_\ell}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) dy_\ell = 0. \quad (6)$$

Řešení této soustavy lineárních rovnic pro neznámé dy_ℓ existuje v bodech, kde je determinant

$$D(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \det \left(\frac{\partial F_k}{\partial y_\ell} \right)(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \frac{D(F_1, F_2, \dots, F_s)}{D(y_1, y_2, \dots, y_s)}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \neq 0. \quad (7)$$

A protože $dy_k = \sum_{i=1}^r \frac{\partial y_k}{\partial x_i}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) dx_i$, najdeme velmi snadno z prvního diferenciálu také parciální derivace.

Lze ovšem postupovat i tak, že derivujeme rovnice $F_k(\mathbf{x}, \mathbf{y}(\mathbf{x})) = 0$ podle proměnné x_i . Když použijeme větu o parciálních derivacích složené funkce, získáme soustavu

$$\frac{\partial F_k}{\partial x_i}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) + \sum_{\ell=1}^s \frac{\partial F_k}{\partial y_\ell}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \frac{\partial y_\ell}{\partial x_i}(\mathbf{x}) = 0. \quad (8)$$

Tuto soustavu můžeme opět jednoznačně řešit za podmínky (7).

Abychom našli druhé diferenciály $d^2 y_\ell$, respektive druhé parciální derivace $\frac{\partial^2 y_k}{\partial x_i \partial x_j}(\mathbf{x})$, spočítáme druhý diferenciál funkcí $F_k(\mathbf{x}, \mathbf{y})$, respektive její druhou derivaci podle proměnných x_i a x_j . Tímto způsobem získáme soustavu rovnic pro $d^2 y_\ell$, respektive $\frac{\partial^2 y_k}{\partial x_i \partial x_j}(\mathbf{x})$, která má opět za podmínky (7) jediné řešení.

Příklad. Najděte všechny druhé parciální derivace funkce $z = z(x, y)$, která je definována rovnicí

$$F(x, y, z) = 2x^2 - y^2 + z^3 + 6xyz + 2x = 0 \quad (9)$$

v bodě $[1, 2, 0]$.

Řešení: Nejprve ověříme předpoklady věty o implicitních funkcích. Dosazením snadno zjistíme, že $F(1, 2, 0) = 0$. Funkce $F(x, y, z) \in C_\infty(\mathbb{R}^3)$ a protože $F'_{,z}(x, y, z) = 3z^2 + 6xy$, je $F'_{,z}(1, 2, 0) = 12 \neq 0$.

Protože jsou splněny všechny předpoklady věty o implicitních funkcích, definuje rovnice (9) na nějakém okolí bodu $[1, 2]$ funkci $z = z(x, y)$, jejíž hodnoty leží v jistém okolí bodu $z = 0$.

Abychom našli parciální derivace této funkce, derivujeme rovnici

$$2x^2 - y^2 + z^3(x, y) + 6xyz(x, y) + 2x = 0$$

podle proměnných x a y . Tyto derivace dávají

$$\begin{aligned} 4x + 3z^2 \frac{\partial z}{\partial x} + 6yz + 6xy \frac{\partial z}{\partial x} + 2 &= 0, \quad \text{tj.} \quad 6yz + 4x + 2 + (6xy + 3z^2) \frac{\partial z}{\partial x} = 0, \\ -2y + 3z^2 \frac{\partial z}{\partial y} + 6xz + 6xy \frac{\partial z}{\partial y} &= 0 \quad \text{tj.} \quad 6xz - 2y + (6xy + 3z^2) \frac{\partial z}{\partial y} = 0. \end{aligned} \quad (10)$$

Toto jsou rovnice, ze kterých můžeme za podmínky $6xy + 3z^2 \neq 0$ najít parciální derivace $\frac{\partial z}{\partial x}$ a $\frac{\partial z}{\partial y}$. Speciálně pro $x = 1$, $y = 2$ a $z = 0$ dostaneme

$$6 + 12 \frac{\partial z}{\partial x}(1, 2) = 0, \quad -4 + 12 \frac{\partial z}{\partial y}(1, 2) = 0, \quad \text{tj.} \quad \frac{\partial z}{\partial x}(1, 2) = -\frac{1}{2}, \quad \frac{\partial z}{\partial y}(1, 2) = \frac{1}{3}.$$

Abychom našli druhé parciální derivace, derivujeme rovnice (10). Jestliže derivujeme první rovnici podle proměnné x , dostaneme

$$6y \frac{\partial z}{\partial x} + 4 + \left(6y + 6z \frac{\partial z}{\partial x}\right) \frac{\partial z}{\partial x} + (6xy + 3z^2) \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} = 0.$$

Protože pro $x = 1$, $y = 2$ a $z = 0$ je $z'_{,x} = -\frac{1}{2}$, dostaneme z této rovnice $\frac{\partial^2 z}{\partial x^2}(1, 2) = \frac{2}{3}$. Jestliže derivujeme první rovnici v (10) podle proměnné y , dostaneme vztah

$$6z + 6y \frac{\partial z}{\partial y} + \left(6x + 6z \frac{\partial z}{\partial y}\right) \frac{\partial z}{\partial x} + (6xy + 3y^2) \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} = 0,$$

ze kterého pro $x = 1$, $y = 2$, $z = 0$, $z'_{,x} = -\frac{1}{2}$ a $z'_{,y} = \frac{1}{3}$ plyne $\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y}(1, 2) = -\frac{1}{12}$.

Když bychom derivovali druhou rovnici v (10) podle proměnné x , dostali bychom opět $z''_{,xy}$. Derivací této rovnice podle proměnné y , získáme rovnici

$$6x \frac{\partial z}{\partial y} - 2 + \left(6x + 6z \frac{\partial z}{\partial y}\right) \frac{\partial z}{\partial y} + (6xy + 3z^2) \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = 0,$$

ze které v daném bodě plyne $\frac{\partial^2 z}{\partial y^2}(1, 2) = -\frac{1}{6}$.

Ukážeme ještě postup, který používá diferenciálů funkce $F(x, y, z)$. Pro její diferenciál platí

$$\begin{aligned} dF(x, y, z) &= 4x dx - 2y dy + 3z^2 dz + 6yz dx + 6xz dy + 6xy dz + 2 dx = \\ &= (6yz + 4x + 2) dx + (6xz - 2y) dy + (6xy + 3z^2) dz = 0. \end{aligned}$$

Všimněte si, že tento vztah je součet první rovnice v (10) vynásobené dx a druhé vynásobené dy , a tedy obsahuje obě tyto rovnice zároveň. Pro $x = 1$, $y = 2$ a $z = 0$ dostaneme

$$6 dx - 4 dy + 12 dz = 0, \quad \text{tj.} \quad dz = -\frac{1}{2} dx + \frac{1}{3} dy.$$

A protože $dz = z'_{,x} dx + z'_{,y} dy$, dostaneme opět $z'_{,x}(1, 2) = -\frac{1}{2}$ a $z'_{,y}(1, 2) = \frac{1}{3}$.

Při výpočtu druhého diferenciálu si musíme uvědomit, že proměnné x a y jsou nezávislé, a proto je $d^2x = d^2y = 0$. Naopak z je závislá na proměnných x a y , a proto nemusí platit $d^2z = 0$. Druhý diferenciál funkce $F(x, y, z)$ dává

$$(6z dy + 6y dz + 4 dx) dx + (6z dx + 6x dz - 2 dy) dy + \\ + (6y dx + 6x dy + 6z dz) dz + (6xy + 3z^2) d^2z = 0.$$

Protože pro $x = 1$, $y = 2$, $z = 0$ je $dz = -\frac{1}{2} dx + \frac{1}{3} dy$, plyne z této rovnice

$$-8 dx^2 + 2 dx dy + 2 dy^2 + 12 d^2z = 0, \quad \text{tj.} \quad d^2z = \frac{2}{3} dx^2 - \frac{1}{6} dx dy - \frac{1}{6} dy^2.$$

A protože $d^2z = z''_{,xx} dx^2 + 2z''_{,xy} dx dy + z''_{,yy} dy^2$, dostaneme srovnáním těchto vztahů opět

$$z''_{,xx}(1, 2) = \frac{2}{3}, \quad z''_{,xy}(1, 2) = -\frac{1}{12}, \quad z''_{,yy}(1, 2) = -\frac{1}{6}.$$

Příklad. Necht' jsou funkce $y = y(x)$ a $z = z(x)$ řešením soustavy rovnic

$$x^2 - y^2 + z^3 = 1, \quad xy + xz + yz = 3 \quad (11)$$

v okolí bodu $[1, 1, 1]$. Najděte Taylorovy polynomy stupně 2 funkcí $y = y(x)$ a $z = z(x)$ se středem v bodě $x = 1$.

ŘEŠENÍ: Taylorův polynom stupně dva funkce $f(x)$ se středem v bodě $x = 1$ je

$$T_2(f; x) = f(1) + f'(1)(x - 1) + \frac{1}{2} f''(1)(x - 1)^2.$$

Proto musíme najít první dvě derivace funkcí $y = y(x)$ a $z = z(x)$ v bodě $x = 1$.

Pro $x = y = z = 1$ jsou obě rovnice splněny a obě funkce v rovnicích jsou třídy $C_\infty(\mathbb{R}^3)$. Podmínka na determinant z věty o implicitních funkcích zaručuje jednoznačnou řešitelnost následující soustavy a ověříme ji během výpočtu.

Jestliže derivujeme obě rovnice v (11) podle x (protože $y = y(x)$ a $z = z(x)$ tam jiná nezávislá proměnná vlastně ani není), dostaneme vztahy

$$2x - 2yy' + 3z^2z' = 0, \quad y + z + (x + z)y' + (x + y)z' = 0. \quad (12)$$

V bodě $x = y = z = 1$ je to soustava

$$2 - 2y' + 3z' = 0, \quad 2 + 2y' + 2z' = 0,$$

která má jediné řešení $y'(1) = -\frac{1}{5}$, $z'(1) = -\frac{4}{5}$. Protože má uvedená rovnice právě jedno řešení, je podmínka na determinant ve větě o implicitních funkcích splněna.

Druhé derivace funkcí $y = y(x)$ a $z = z(x)$ dostaneme tak, že derivujeme obě rovnice v (12). To dává

$$2 - 2(y')^2 + 6z(z')^2 - 2yy'' + 3z^2z'' = 0, \\ y' + z' + (1 + z')y' + (1 + y')z' + (x + z)y'' + (x + y)z'' = 0.$$

Když dosadíme $x = y = z = 1$ a $y' = -\frac{1}{5}$, $z' = -\frac{4}{5}$, dostaneme soustavu

$$-2y'' + 3z'' = -\frac{54}{25}, \quad 2y'' + 2z'' = \frac{42}{25}.$$

Její řešení je $y'' = \frac{117}{125}$ a $z''(1) = -\frac{12}{125}$.

Hledané Taylorovy polynomy tedy jsou

$$y(x) \sim 1 - \frac{1}{5}(x-1) + \frac{117}{250}(x-1)^2, \quad z(x) \sim 1 - \frac{4}{5}(x-1) - \frac{6}{125}(x-1)^2.$$

Příklad. Necht' je funkce $F(\mathbf{x}, y) = F(x_1, x_2, \dots, x_n, y)$ spojitá v nějakém okolí bodu $[\mathbf{a}, b] = [a_1, a_2, \dots, a_n, b]$, má v okolí tohoto bodu diferenciál prvního řádu a $F'_{,y}(\mathbf{a}, b) \neq 0$. Pak je rovnicí $F(\mathbf{x}, y) = F(\mathbf{a}, b) = C$ v okolí bodu $\mathbf{a}$ definována právě jedna funkce $y = f(\mathbf{x})$, jejíž hodnoty jsou v okolí bodu b a platí $f(\mathbf{a}) = b$. Tato funkce má v bodě $\mathbf{a}$ diferenciál prvního řádu, a proto k jejímu grafu existuje v bodě $[\mathbf{a}, b]$ tečná rovina. Její rovnice jsou

$$y - b = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(\mathbf{a})(x - a_i). \quad (13)$$

Podle věty o implicitních funkcích jsou ale

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(\mathbf{a}) = -\frac{F'_{x_i}(\mathbf{a}, b)}{F'_{,y}(\mathbf{a}, b)}.$$

Jestliže tento vztah dosadíme do (13) v vynásobíme $F'_{,y}(\mathbf{a}, b)$, dostaneme rovnici tečné roviny ve tvaru

$$\sum_{i=1}^n F'_{,x_i}(\mathbf{a}, b)(x_i - a_i) + F'_{,y}(\mathbf{a}, b)(y - b) = 0.$$

V tomto vyjádření tečné roviny nehraje proměnná y speciální roli jako dříve a můžeme ji považovat za další souřadnici x_{n+1} .

Obecně platí, že pokud je funkce $F(\mathbf{x})$ spojitá v okolí bodu $\mathbf{a}$, má v okolí tohoto bodu diferenciál prvního řádu a $\|\text{grad } F(\mathbf{a})\| \neq 0$, definuje rovnice $F(\mathbf{x}) = F(\mathbf{a})$ v okolí bodu $\mathbf{a}$ jistou plochu v $\mathbb{R}^n$. Tato plocha má v bodě $\mathbf{a}$ tečnou rovinu, jejíž rovnice jsou

$$\sum_{i=1}^n F'_{,i}(\mathbf{a})(x_i - a_i) = 0, \quad \text{neboli} \quad (\text{grad } F(\mathbf{a})) \cdot (\mathbf{x} - \mathbf{a}) = 0. \quad (14)$$

Z tohoto vyjádření je vidět, že vektor $\text{grad } F(\mathbf{a})$ je normálový vektor k ploše definované rovnicí $F(\mathbf{x}) = F(\mathbf{a})$ v bodě $\mathbf{a}$.

Regulární zobrazení

Nyní budeme podrobněji zkoumat zobrazení $\mathbf{f} : M \rightarrow \mathbb{R}^n$, kde $M \subset \mathbb{R}^n$ je otevřená množina. Obraz bodu $\mathbf{x} \in M$ budeme značit $\mathbf{y} = \mathbf{f}(\mathbf{x})$ nebo pomocí jeho složek

$$y_k = f_k(x_1, x_2, \dots, x_n), \quad \text{kde} \quad k = 1, 2, \dots, n.$$

Definice. Necht' je $M \subset \mathbb{R}^n$ otevřená množina a $\mathbf{f} : M \rightarrow \mathbb{R}^n$. Řekneme, že zobrazení $\mathbf{f}$ je *regulární zobrazení* množiny M , jestliže $\mathbf{f} \in C_1(M)$ a pro každé $\mathbf{x} \in M$ je

$$J(\mathbf{x}) = \det \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} & \frac{\partial f_n}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_n}{\partial x_n} \end{pmatrix} (\mathbf{x}) = \frac{D(f_1, f_2, \dots, f_n)}{D(x_1, x_2, \dots, x_n)}(\mathbf{x}) \neq 0. \quad (15)$$

Derivace zobrazení $\mathbf{f}$, tj. matice

$$\mathbf{f}'(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} & \frac{\partial f_n}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_n}{\partial x_n} \end{pmatrix} (\mathbf{x})$$

se nazývá *Jacobiho matice* a její determinant (15) nazýváme *Jacobiho determinant* neboli *jakobián* zobrazení $\mathbf{f}$.

Nejprve dokážeme jednu jednoduchou větu o jakobiánu složeného zobrazení.

Věta. Necht' jsou M a N otevřené podmnožiny $\mathbb{R}^n$ a $\mathbf{f} : M \rightarrow N$ a $\mathbf{g} : N \rightarrow \mathbb{R}^n$ jsou zobrazení třídy $C_1(M)$ a $C_1(N)$. Pak pro jakobián složeného zobrazení $\mathbf{h} = \mathbf{g} \circ \mathbf{f} : M \rightarrow \mathbb{R}^n$ platí

$$\frac{D(h_1, h_2, \dots, h_n)}{D(x_1, x_2, \dots, x_n)}(\mathbf{x}) = \frac{D(g_1, g_2, \dots, g_n)}{D(y_1, y_2, \dots, y_n)}(\mathbf{f}(\mathbf{x})) \frac{D(f_1, f_2, \dots, f_n)}{D(x_1, x_2, \dots, x_n)}(\mathbf{x}).$$

DŮKAZ: Podle věty o parciálních derivacích složené funkce platí pro Jacobiho matice

$$\mathbf{h}'(\mathbf{x}) = \mathbf{g}'(\mathbf{f}(\mathbf{x})) \cdot \mathbf{f}'(\mathbf{x}).$$

Tvrzení věty pak plyne z věty o determinantu součinu matic. □

Důsledek. Necht' jsou $\mathbf{f} : M \rightarrow \mathbb{R}^n$ a $\mathbf{g} : N \rightarrow \mathbb{R}^n$ regulární zobrazení a $\mathbf{f}(M) \subset N$. Pak je složené zobrazení $\mathbf{h} = \mathbf{g} \circ \mathbf{f} : M \rightarrow \mathbb{R}^n$ regulární.

DŮKAZ: Podle věty o derivaci složeného zobrazení je složené zobrazení $\mathbf{h} \in C_1(M)$ a z předchozí věty plyne, že jakobián zobrazení $\mathbf{h}$ je roven součinu jakobiánů zobrazení $\mathbf{g}$ a $\mathbf{f}$, a tedy je nenulový. □

Poznámka. Uvedeme souvislost regulárního zobrazení s větou o implicitně definované funkci. Napíšeme-li totiž rovnice $y_k = f_k(\mathbf{x})$ ve tvaru $F_k(\mathbf{y}, \mathbf{x}) = f_k(\mathbf{x}) - y_k = 0$, splňuje soustava rovnic $F_k(\mathbf{y}, \mathbf{x}) = 0$, kde $k = 1, 2, \dots, n$, všechny předpoklady věty o implicitních funkcích (pouze je zaměněna role $\mathbf{x}$ a $\mathbf{y}$). Proto ke každému bodu $[\mathbf{a}, \mathbf{b}]$, kde $\mathbf{b} = \mathbf{f}(\mathbf{a})$ existují okolí bodu $\mathbf{a}$ a $\mathbf{b}$, ve kterém lze tuto soustavu vyřešit, tj. psát $\mathbf{x} = \varphi(\mathbf{y})$. To znamená, že pro regulární zobrazení existuje vždy aspoň lokálně inverzní zobrazení.

Přesně vyjadřuje tyto úvahy následující důležitá věta, kterou uvedeme bez důkazu.

Věta. Nechť je $\mathbf{f}$ regulární zobrazení otevřené množiny $M \subset \mathbb{R}^n$. Pak platí:

1. ke každému bodu $\mathbf{a} \in M$ existuje jeho okolí $U(\mathbf{a})$ takové, že zúžení zobrazení $\mathbf{f}$ na $U(\mathbf{a})$ je prosté;
2. je-li $A \subset M$ otevřená množina, je $\mathbf{f}(A)$ otevřená množina v $\mathbb{R}^n$;
3. je-li $\mathbf{f}$ prosté regulární zobrazení, je jeho inverzní zobrazení $\varphi : \mathbf{f}(M) \rightarrow M$ také regulární.

Poznámka. Prostá regulární zobrazení slouží k zavedení různých křivočarých souřadnic a setkáme se s nimi později při integrálním počtu.