

Gradient funkcji n zmiennych

Niech $A \subset \mathbb{R}^n$ będzie zbiorem otwartym.

Definicja 38: Gradientem funkcji $f: A \rightarrow \mathbb{R}$

w punkcie $p \in A$ nazywamy wektor

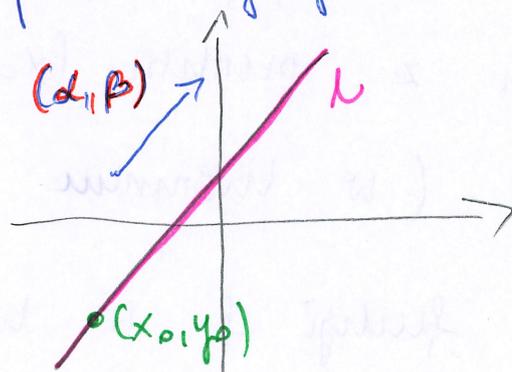
$$\text{grad } f(p) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(p), \frac{\partial f}{\partial x_2}(p), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(p) \right)$$

inaczej: $\nabla f(p)$
mabela

Pochodna kierunkowa

Niech l będzie prostą nie pionową
określoną równaniem parametrycznym:

$$l: \begin{cases} x = x_0 + \alpha t \\ y = y_0 + \beta t \end{cases}$$



gdzie $\alpha^2 + \beta^2 = 1$

(czyli wektor (α, β) ma długość 1), zaś $t \in \mathbb{R}$.

Wektor (α, β) nazywa wektorem kierunkowym
prostej l .

Niech f będzie funkcją określoną w zbiorze otwartym $A \subset \mathbb{R}^2$ i niech L będzie prostą nieprzerwaną xOy o wektorze kierunkowym (α, β)

Definicja 39: Pochodną kierunkową funkcji f w punkcie $p_0 = (x_0, y_0) \in A$ w kierunku prostej L (lub w kierunku wektora (α, β)) oznaczamy symbolem $f_{\alpha, \beta}$ (o ile istnieje i jest właściwa):

$$\frac{\partial f}{\partial L}(p_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + t\alpha, y_0 + t\beta) - f(x_0, y_0)}{t}$$

" " " "

$$\frac{\partial f}{\partial v}(p_0)$$

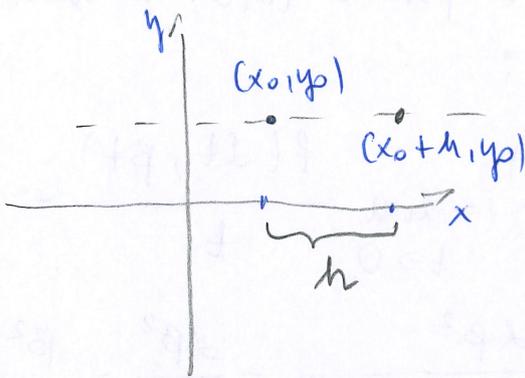
Liczba powyższego właśnie jest odmienną proporcjonalną miarą kierunku zmiany wartości funkcji f , gdy jej argument ulega przesunięciu z punktu (x_0, y_0) w kierunku wektora v (w kierunku prostej L). Zatem pochodne funkcji f w kierunku prostej L określa zależność wartości tej funkcji w kierunku L .

jeżeli $\alpha = 1$ i $\beta = 0$, czyli $l \parallel Ox$, to $\frac{\partial f}{\partial l} = \frac{\partial f}{\partial x}$

pochodne cząstkowa
po x

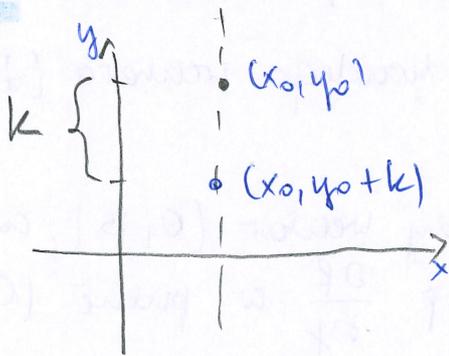
jeżeli $\alpha = 0$ i $\beta = 1$, czyli $l \parallel Oy$, to $\frac{\partial f}{\partial l} = \frac{\partial f}{\partial y}$

pochodne cząstkowa
po y



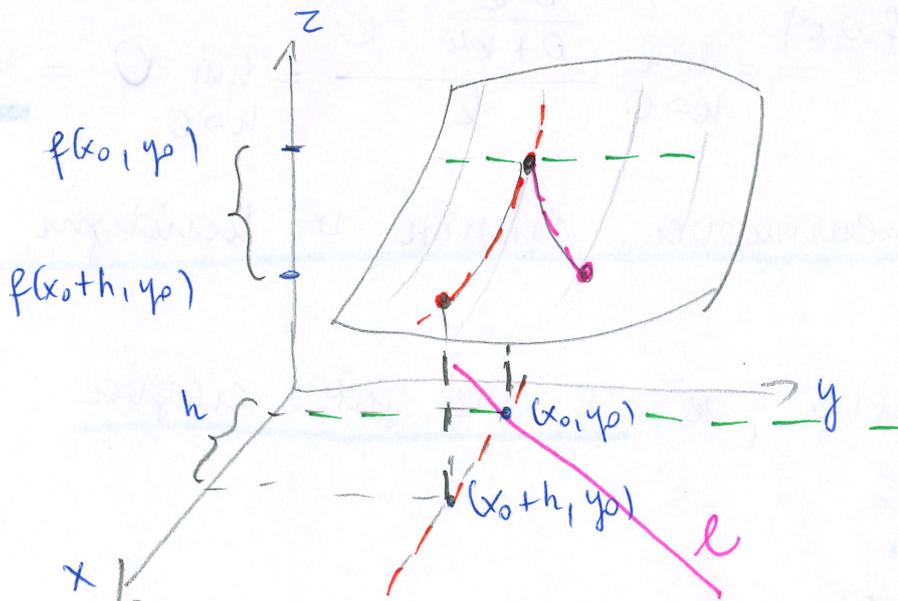
$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0+h, y_0) - f(x_0, y_0)}{h}$$

pochodne w kierunku w kierunku Ox
= pochodne cząstkowa po x



$$\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = \lim_{k \rightarrow 0} \frac{f(x_0, y_0+k) - f(x_0, y_0)}{k}$$

pochodne w kierunku w kierunku Oy
= pochodne cząstkowa po y



pochodne
w kierunku
w kierunku
prostej l

UWAGA

Funkcja może mieć w punkcie p_0 pochodne kierunkowe w każdym kierunku i nie być ciągła w p_0 .

Przykład

rozważmy funkcję $f(x,y) = \begin{cases} \frac{xy^2}{x^2+y^4}, & x^2+y^4 \neq 0 \\ 0, & x^2+y^4 = 0 \end{cases}$

Obliczmy pochodne kierunkową funkcji f w punkcie $(0,0)$ w ustalonym kierunku prostym $l \parallel (\alpha, \beta)$:

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial l}(0,0) &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(0+\alpha t, 0+\beta t) - f(0,0)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(\alpha t, \beta t)}{t} = \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\alpha t \beta^2 t^2}{\alpha^2 t^2 + \beta^4 t^4} \cdot \frac{1}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{t^2 \alpha \beta^2}{t^2 (\alpha^2 + \beta^4 t^2)} = \frac{\alpha \beta^2}{\alpha^2} = \frac{\beta^2}{\alpha} \end{aligned}$$

Zatem pochodne kierunkowa istnieje dla każdego wektora (α, β) gdzie $\alpha^2 + \beta^2 > 0$, o ile tylko $\alpha \neq 0$.

Sprawdźmy istnienie dla $\alpha = 0$, mamy wtedy wektor $(0, \beta)$, czyli sprawdzimy istnienie pochodnej względem $\frac{\partial f}{\partial y}$ w punkcie $(0,0)$:

$$\frac{\partial f}{\partial y}(0,0) = \lim_{k \rightarrow 0} \frac{f(0, k) - f(0,0)}{k} = \lim_{k \rightarrow 0} \frac{\frac{0 \cdot k^2}{0+k^4} - 0}{k} = \lim_{k \rightarrow 0} 0 = 0$$

Zatem pochodne kierunkowa istnieje w każdym kierunku.

Można jednak sprawdzić, że f nie jest ciągła w punkcie $(0,0)$.

W tym celu obierzmy $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{xy^2}{x^2+y^4}$

Najpierw weźmy ciąg $(x_n, y_n) = (0, \frac{1}{n})$, wtedy:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n, y_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{x_n y_n^2}{x_n^2 + y_n^4} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{0 \cdot \frac{1}{n^2}}{0 + \frac{1}{n^4}} = \underline{\underline{0}}$$

dalej, weźmy ciąg $(x_n, y_n) = (\frac{1}{n^2}, \frac{1}{n})$, wtedy mamy

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n, y_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{x_n y_n^2}{x_n^2 + y_n^4} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\frac{1}{n^2} \cdot \frac{1}{n^2}}{\frac{1}{n^4} + \frac{1}{n^4}} =$$

$$= \lim_{n \rightarrow \infty} \left(\frac{1}{n^4} \cdot \frac{n^4}{2} \right) = \underline{\underline{\frac{1}{2}}}$$

Zatem $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{xy^2}{x^2+y^4}$ nie istnieje. W takim razie

funkcja f nie ma ciągu w punkcie $(0,0)$.

Twierdzenie 40:

Niech $A \subset \mathbb{R}^2$. Załóżmy, że funkcja $f: A \rightarrow \mathbb{R}$ ma w otoczeniu $O(p_0, r) \subset A$ ciągłe pochodne cząstkowe I rzędu. Wówczas pochodna kierunkowa w punkcie p_0 istniejąca w kierunku wektora $\alpha \parallel (\alpha, \beta)$ jest określona wzorem:

$$\frac{\partial f}{\partial \alpha}(p_0) = \alpha \cdot \frac{\partial f}{\partial x}(p_0) + \beta \frac{\partial f}{\partial y}(p_0).$$

Zatem:

$$\frac{\partial f}{\partial \alpha}(p_0) = (\alpha, \beta) \circ \text{grad } f(p_0)$$

Przykład:

Obliczyć pochodną kierunkową funkcji $f(x,y) = xy$ w punkcie $p_0 = (1,2)$ w kierunku prostej o wektorze kierunkowym $(\alpha, \beta) = (2,1)$

spr. założenia Tw. 40: $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, f(x,y) = xy$,

$$\frac{\partial f}{\partial x} = y, \quad \frac{\partial f}{\partial y} = x$$
$$\frac{\partial f}{\partial x}(p_0) = 2, \quad \frac{\partial f}{\partial y}(p_0) = 1$$

- jest ciągła w kierunku otoczeniu punktu $p_0 = (1,2)$, zatem pochodna kierunkowa w punkcie p_0 istnieje w kierunku wektora

wektor $(2,1)$ ma we długości 1, gdyż $|(2,1)| = \sqrt{2^2+1^2} = \sqrt{5}$
Unormujemy go, tzn. utworzymy wektor u || v o tym samym kierunku, ale długości 1: $u = (\frac{2}{\sqrt{5}}, \frac{1}{\sqrt{5}})$

$$\frac{\partial f}{\partial u}(p_0) = (\frac{2}{\sqrt{5}}, \frac{1}{\sqrt{5}}) \circ (2, 1) = \frac{4}{\sqrt{5}} + \frac{1}{\sqrt{5}} = \frac{5}{\sqrt{5}} = \sqrt{5}$$

Pochodna kierunkowa - cd

Nech $A \subset \mathbb{R}^n$ będzie zbiorem otwartym, nech $f: A \rightarrow \mathbb{R}$.

Definicja 4.1: Pochodną kierunkową funkcji f w kierunku wektora $v = (v_1, v_2, \dots, v_n) \in \mathbb{R}^n$, $\|v\| = 1$! w punkcie $p_0 = (p_1, p_2, \dots, p_n) \in \mathbb{R}^n$ maksymalnej gładkości (o ile istnieje i jest właściwa):

$$\frac{\partial f}{\partial v}(p_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(p_1 + tv_1, p_2 + tv_2, \dots, p_n + tv_n) - f(p_1, \dots, p_n)}{t}$$

w skrócie:
$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(p + tv) - f(p)}{t}$$

Twierdzenie 4.2

Jeśli funkcja f ma w otoczeniu $O(p_0, r) \subset A$ ciągłe pochodne cząstkowe I rzędu, to pochodna kierunkowa w punkcie p_0 istnieje w każdym kierunku $v = (v_1, v_2, \dots, v_n)$ i jest określone wzorem

$$\frac{\partial f}{\partial v}(p_0) = v_1 \cdot \frac{\partial f}{\partial x_1}(p_0) + v_2 \frac{\partial f}{\partial x_2}(p_0) + \dots + v_n \frac{\partial f}{\partial x_n}(p_0)$$

czyli

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial v}(p_0) &= (v_1, v_2, \dots, v_n) \circ \text{grad } f(p_0) \\ &= v \circ \text{grad } f(p_0) \end{aligned}$$

Uwaga jeśli $\{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ jest bazą kanoniczną przestrzeni \mathbb{R}^n , to pochodna nieliniowa funkcji $f: A \rightarrow \mathbb{R}$ w kierunku wektora $v = e_i$ jest pochodną cząstkową względem zmiennej x_i ,

czyli

$$\frac{\partial f}{\partial e_i}(p_0) = \frac{\partial f}{\partial x_i}(p_0)$$

Příklad: Nechť $f(x, y, z) = x^2 - 2yz$, nechť $p_0 = (1, 0, -1)$

oraz nechť l bude přímka o vektoru směřování

$v = \left(\frac{1}{3}, -\frac{\sqrt{3}}{3}, \frac{\sqrt{5}}{3} \right)$. Obličejme pochodivě směrovou

derivaci f v bodě p_0 v směru přímky l :

$$\frac{\partial f}{\partial l}(p_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f\left(1 + \frac{1}{3}t, 0 - \frac{\sqrt{3}}{3}t, -1 + \frac{\sqrt{5}}{3}t\right) - f(1, 0, -1)}{t} =$$

$$= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\left(1 + \frac{1}{3}t\right)^2 - 2\left(-\frac{\sqrt{3}}{3}t\right)\left(-1 + \frac{\sqrt{5}}{3}t\right) - 1}{t} =$$

$$= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1 + \frac{2}{3}t + \frac{1}{9}t^2 - 2\left(\frac{\sqrt{3}}{3}t - \frac{\sqrt{15}}{9}t^2\right) - 1}{t} =$$

$$= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\cancel{1} + \frac{2}{3}t + \frac{1}{9}t^2 - \frac{2}{3}\sqrt{3}t + \frac{2}{9}\sqrt{15}t^2 \cancel{-1}}{t} =$$

$$= \lim_{t \rightarrow 0} \left(\frac{2}{3} + \frac{1}{9}t - \frac{2}{3}\sqrt{3} + \frac{2}{9}\sqrt{15}t \right) = \frac{2}{3}(1 - \sqrt{3})$$

(zrobivě po Definičivě h1)

Różnialność funkcji n zmiennych

Przypomnijmy, że funkcja $f: (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ jest różnialowalna w punkcie $x \in (a, b)$, gdy istnieje linowa przekształcenia $f'(x)$ taka, że:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h} = f'(x). \quad (A)$$

Memmy:

$$(A) \Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h} - f'(x) = 0$$

$$\Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \left[\frac{f(x+h) - f(x)}{h} - f'(x) \right] = 0$$

$$\Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x) - f'(x) \cdot h}{h} = 0$$

\Leftrightarrow istnieje funkcja liniowa $T: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $T(h) = \overset{\text{stała}}{f'(x)} \cdot h$ taka, że:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x) - T(h)}{h} = 0$$

Ta uwaga pozwoli nam uogólnić pojęcie różnialowalności na przypadek funkcji $f: A \rightarrow \mathbb{R}$, $A \subset \mathbb{R}^n$.

Def 43 Niech A będzie otwartym podzbiorem przestrzeni \mathbb{R}^n , wekt $p \in A$. Funkcja $f: A \rightarrow \mathbb{R}$ jest różnialowalna w punkcie p , gdy istnieje odmierzone linowe $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ takie, że:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(p+h) - f(p) - T(h)}{|h|} = 0 \quad (*)$$

Uwaga: $|h|$ - orn. długości wektora h (tak jak było we
 algebrze liniowej, czyli: $h = (h_1, h_2, \dots, h_n)$, to

$$|h| = \sqrt{h_1^2 + h_2^2 + \dots + h_n^2}$$
.

Definicja 67 można uogólnić dla funkcji $f: A \rightarrow \mathbb{R}^n$,
 $A \subset \mathbb{R}^m$ - wrócimy do tego, gdy myślarzy czasu.

Zapamiętaj Definicja 67 w nieogólnym przypadku -
 dla $m = 2$:

Def. 44: Niech A będzie otwartym podzbiorem przestrze-
 ni \mathbb{R}^2 i niech $(x_0, y_0) \in A$. Funkcja $f: A \rightarrow \mathbb{R}$ jest
 różniczkowalna w punkcie (x_0, y_0) , gdy istnieją
 pochodne cząstkowe $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)$, $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)$ oraz
 spełniony jest warunek:

$$\lim_{(h, k) \rightarrow (0, 0)} \frac{f(x_0 + h, y_0 + k) - f(x_0, y_0) - \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) \cdot h - \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \cdot k}{\sqrt{h^2 + k^2}} = 0.$$

Analogicznie możemy zapisać warunek dla funkcji
 trzech zmiennych.

Znamy już pojęcia pochodnych cząstkowych oraz,
 ogólniej, wielomianów. Po co więc wprowadzamy
definicję funkcji różniczkowalnej? Bo istnienie
 pochodnych cząstkowych funkcji f w punkcie p
 nie gwarantuje ciągłości funkcji f w tym
 punkcie.

Wróćmy do definicji 43:

$$f: A \rightarrow \mathbb{R}, \quad p \in A$$

f jest różniczkalne w p \Leftrightarrow ist. odwzorowanie liniowe $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$
tę:
$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(p+h) - f(p) - T(h)}{|h|} = 0$$

Odwzorowanie liniowe T ma nazywać się pochodną zupełną lub różniczką funkcji f w punkcie p .

Odwzorowaniu T oznaczamy msc: $f'(x)$ lub $df(x)$.

W danym celu zamiast mówić (i pisać) pochodną zupełną będziemy krótko mówić: **pochodna**.

uwaga: jeśli w definicji 43 $h \in \mathbb{R}^n$ jest dostatecznie blisko 0, to punkt $x+h \in A$, bo A jest zbiorem otwartym. Zatem $f(x+h)$ ma sens oraz $f(x+h) \in \mathbb{R}$.

Z powyższego twierdzenia wynika, że pochodna odwzorowania jest wyznaczone jednoznacznie.

Twierdzenie 45

Jeśli funkcja f jest różniczkalna w punkcie p , to istnieje tylko jedno odwzorowanie liniowe $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, dla którego zachodzi (*).

Twierdzenie 4.6:



Jeżeli $f: A \rightarrow \mathbb{R}$ jest różniczkowalne w punkcie p ,
to jest w tym punkcie ciągła.

Oczywiście twierdzenie odwrotne nie jest prawdziwe –
funkcja ciągła w p może nawet nie mieć pochod-
nych występujących w punkcie p .

Dowód:

Zauważamy, że $f: A \rightarrow \mathbb{R}$ jest różniczkowalne w punkcie p ,
co oznacza z definicji 4.3, że istnieje $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$,
takie, że:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(p+h) - f(p) - T(h)}{|h|} = 0$$

$$\text{czyli } f(p+h) - f(p) - T(h) = r(h)$$

$$f(p+h) = f(p) + T(h) + r(h)$$

powiemy $T(h)$ jest przekształceniem z $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, więc
jest przekształceniem ciągłym, ponadto z założenia

mamy $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{r(h)}{|h|} = 0$, więc dostajemy:

$$\lim_{h \rightarrow 0} f(p+h) = f(p),$$

co oznacza ciągłość f w punkcie p .



Interpretacja gradientu:

Wzrost $f: A \rightarrow \mathbb{R}$, $A \subset \mathbb{R}^n$ jest różniczkowalna w danym punkcie p zbioru A oraz $0 \neq v = \text{grad } f(p)$ dla $p \in A$, to dla każdego wektora $w \in \mathbb{R}^n$ takiego, że $|w| = |v|$ zachodzi nierówność

$$\frac{\partial f}{\partial w}(p) \leq \frac{\partial f}{\partial v}(p).$$

Równość w powyższej nierówności zachodzi jedynie dla $w = v$.

Oznacza to, że gradient funkcji w punkcie p wyznacza kierunek maksymalnego wzrostu (speedu) funkcji w tym punkcie. Długość wektora gradientu odpowiada za tempo wzrostu w tym kierunku.

