

Dagens tema

- **Differentierbara funktioner**
(AM II, kap 4 och K2)

Viktigt**Definition av differentierbara funktioner**

Definition 4.2 sid 45

En funktion $f(x)$ av typ $\mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^m$ sägs vara *differentierbar i punkten x* om den är definierad i en omgivning till x och om

$$f(x+h) = f(x) + Ah + R(x, h) |h|$$

där A är en av h oberoende matris och där

$$\lim_{h \rightarrow 0} R(x, h) = \mathbf{0}.$$

(Informell tolkning: I ”små” omgivningar av x är funktionen så när som på en konstant term nästan linjär.)

Matrisen A har getts flera namn: ”Totala derivatan av f ”, ”Jacobimatrisen”, ”Fréchet-derivatan” är några.

Beteckningar: $\frac{df}{dx}$, $f'(x)$, J_f , för fallen då $m = 1$ (reellvärda funktioner) också grad $f(x)$ eller $f(x)$.

Observationer:

- För $n = m = 1$ (reellvärda funktioner av en reell variabel) är ”differentierbar” samma som ”deriverbar”.
- att alla differentierbara funktioner är kontinuerliga och att omvändningen till detta är *inte* är sann. (Inte ens sant för $n = m = 1$.)
- Om f och g är differentierbara och k reell konstant så är också kf , $f + g$ och $f \cdot g$, differentierbara. Om g dessutom är reellvärd och $\neq 0$, så är också f/g differentierbar.

Exempel på linjära funktioner av några olika typer:

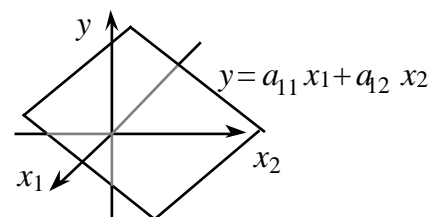
Typ $\mathbf{R} \rightarrow \mathbf{R}$:

$A(x) = A \cdot x$. Grafiskt: Rät linje genom origo i \mathbf{R}^2 .

Typ $\mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}$:

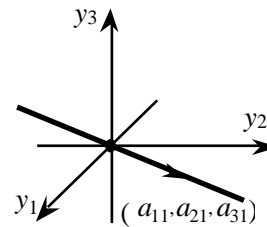
$$A(x) = (a_{11}, a_{12}) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}.$$

Grafiskt: Plan genom origo i \mathbf{R}^3 .



Typ $\mathbf{R} \quad \mathbf{R}^n$:

$$A(x) = \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{n1} \end{pmatrix} \cdot x.$$

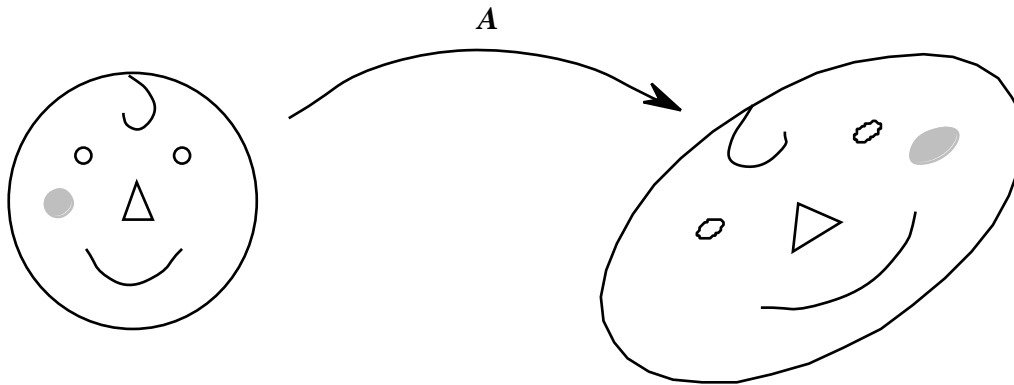


Grafiskt: Rät linje genom origo i \mathbf{R}^n . x spelar rollen av parameter.

Typ $\mathbf{R}^2 \quad \mathbf{R}^2$:

$$A(x) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & x_1 \\ a_{21} & a_{22} & x_2 \end{pmatrix}.$$

Grafiskt: Linjär deformation av \mathbf{R}^2 .



Partialderivata och riktningsderivata

Def 4.3, sid 48

Om f av typen $\mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}$, så definieras den k :te partialderivatan av

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_1, x_2, \dots, x_k + h, \dots, x_n) - f(x_1, x_2, \dots, x_k, \dots, x_n)}{h} = \frac{\partial f}{\partial x_k}(\mathbf{x}),$$

(Dvs den derivata man får om man betraktar alla variablerna utom den k :te som konstanter).

Def 4.5, sid 65

Om \hat{u} är en enhetsvektor i \mathbf{R}^n , så sägs

$$f_{\hat{u}}'(\mathbf{x}) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(\mathbf{x} + t\hat{u}) - f(\mathbf{x})}{t}$$

vara f 's riktningsderivata i punkten \mathbf{x} i riktningen \hat{u} .
("Gâteaux-derivata")

(Den k :te partialderivatan är tydligen identisk med riktningsderivatan i den k :te koordinataxeln riktning.)

Relationer mellan begreppen ”differentierbarhet” och ”deriverbarhet”.

Sats 4.4, sid 49

Om f är differentierbar av typen $\mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^m$, så är

$$A = \begin{array}{cccc} \frac{f_1}{x_1} & \frac{f_1}{x_2} & \dots & \frac{f_1}{x_n} \\ \frac{f_2}{x_1} & \frac{f_2}{x_2} & \dots & \frac{f_2}{x_n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{f_m}{x_1} & \frac{f_m}{x_2} & \dots & \frac{f_m}{x_n} \end{array}$$

Om alla partialderivatorna existerar, så behöver funktionen inte vara differentierbar! Se exempel 4.11 sid 59 i AMII.

Däremot gäller

Sats 4.7 (sid 60) och §K2.2 (bevis)

Om alla partiella derivator till $f(\mathbf{x})$ är kontinuerliga i en omgivning av en punkt, så är $f(\mathbf{x})$ differentierbar i omgivningen.

(Detta betyder bl. a. att alla funktioner med partialderivator som ges av elementära formler, är differentierbara i de punkter dessa partialderivator är definierade i.)

Kedjeregeln

Sats 4.8, 61

Om $y = f(t)$ och $t = g(x)$ är differentierbara funktioner av typ $\mathbf{R}^p \rightarrow \mathbf{R}^n$ respektive $\mathbf{R}^m \rightarrow \mathbf{R}^p$, så är sammansättningen $y = f(g(x))$ differentierbar och för Jacobimatriser gäll

$$[f(g(x))] \prime = f \prime (g(x)) \cdot g \prime (x)$$

dvs.
$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dt} \cdot \frac{dt}{dx}$$

Riktningderivata för differentierbara funktioner

Sats 4.9, sid 66

Om f , av typ $\mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}$ är differentierbar i punkten \mathbf{x} , så är riktningderivatan i riktningen \mathbf{v} :

$$f'_v(\mathbf{x}) = \frac{df}{d\mathbf{x}} \cdot \mathbf{v}.$$

Blandade derivator av högre ordning

Partialderivator av högre ordning, som

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2} \quad \text{och} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1},$$

är i ovanliga fall olika (se ex 4.10, sid 57), men man har:

Sats 4.5 (sid 56) och §K2.1 (bevis)

Om $\frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2}$ och $\frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1}$ är kontinuerliga i en omgivning av en punkt, så är de identiska i

omgivningen, dvs.

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1}$$

Övningar: AMII

4.5, sid 54

4.11, sid 58,

4.12, sid 59

4.14c, sid 83

L15.1 För vilka $\mathbf{x} \in \mathbf{R}^n$ är funktionen $f(\mathbf{x}) = |\mathbf{x}|$ differentierbar?

L15.2. Låt

$$f(x_1, x_2) = \frac{|x_1| + |x_2|}{(x_1^2 + x_2^2)}, \quad \text{då } (x_1, x_2) \neq (0, 0),$$
$$0, \quad \text{då } (x_1, x_2) = (0, 0).$$

För vilka konstanter α, β är funktionen

a) kontinuerlig

b) differentierbar

för alla $(x_1, x_2) \in \mathbf{R}^2$?

Dagens uppgift: L15.2

Logiska sammanhang i analysen

Logik och mängdlära
Funktioner, relationer

