

Idag: Derivata 1.2

1.2.1

En funktion $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ är deriverbar i \bar{x} om

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

existerar. Kan skrivas

$$(1) \quad \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\bar{x}+h) - f(\bar{x}) - f'(\bar{x})h}{h} = 0$$

Alltså: f är deriverbar i \bar{x} om det finns tal $T(\bar{x})$ så att

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

$$\text{Då är } T(\bar{x}) = f'(\bar{x}) = Df(\bar{x}) = \frac{df}{dx}(\bar{x})$$

Linjäriseringsformeln:

$$f(\bar{x}+h) = f(\bar{x}) + f'(\bar{x})h + E_f(h, \bar{x})$$

$$(2) \quad f(x) = f(\bar{x}) + f'(\bar{x})(x-\bar{x}) + E_f(x-\bar{x}, \bar{x})$$

där linjäriseringsfelet

$$E_f(h, \bar{x}) = f(\bar{x}+h) - f(\bar{x}) - f'(\bar{x})h$$

uppfyller

$$\frac{E_f(h, \bar{x})}{h} \rightarrow 0 \text{ då } h \rightarrow 0$$

enligt (1).

(Om $f''(x)$ existerar i omgivning av \bar{x} så blir (2) Taylor's formel av ordning 1 med resttermen

$$E_f(h, \bar{x}) = \frac{1}{2} f''(\xi) h^2$$

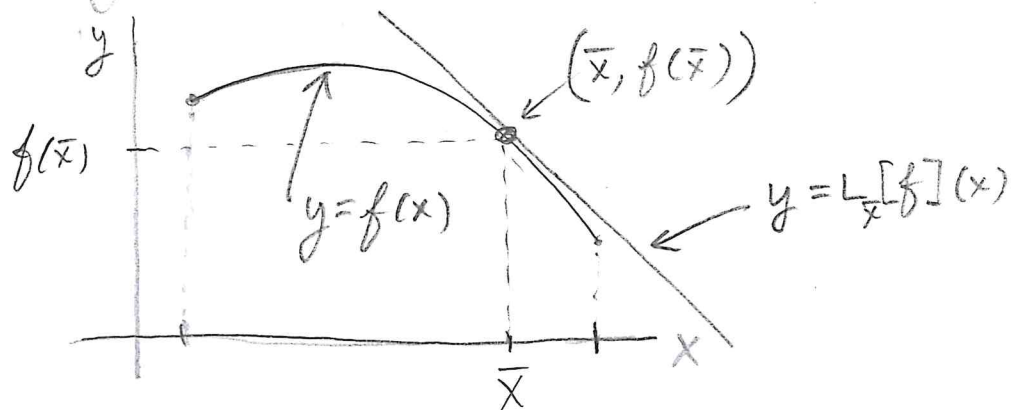
med ξ mellan \bar{x} och x . Men vi har inte antagit att $f''(x)$ existerar!

Linjäriseringen av f i \bar{x} :

$$L_{\bar{x}}[f](x) = f(\bar{x}) + f'(\bar{x})(x - \bar{x})$$

(Taylors poly. av grad 1)

Tangent till graf:



1.2.2 Numeriska derivata

$$\frac{f(\bar{x}+h) - f(\bar{x})}{h} = f'(\bar{x}) + \underbrace{\frac{E_f(h, \bar{x})}{h}}_{\rightarrow 0 \text{ då } h \rightarrow 0}$$

$$f'(\bar{x}) \approx \frac{f(\bar{x}+h) - f(\bar{x})}{h} \quad (h \approx 10^{-8})$$

Bättre:

$$f'(\bar{x}) \approx \frac{f(\bar{x}+h) - f(\bar{x}-h)}{2h} \quad (h \approx 10^{-8})$$

1.2.3

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad f(x) = f(x_1, x_2)$$

$$h = x - \bar{x} = \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix}, \quad \|h\| = \sqrt{h_1^2 + h_2^2}$$

$h \rightarrow 0$ betyder $\|h\| \rightarrow 0$.

Def 1.9 $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ är deriverbar i $\bar{x} \in \mathbb{R}^2$ om \exists linjär funktion $T(\bar{x}): \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ så att

$$(3) \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\bar{x}+h) - f(\bar{x}) - T(\bar{x})(h)}{\|h\|} = 0$$

I så fall: $T(\bar{x})$ kallas derivatan av f i \bar{x} . Tecknas

$$T(\bar{x}) = f'(\bar{x}) = Df(\bar{x}).$$

Formeln (3) kan då skrivas

$$f(\bar{x}+h) = f(\bar{x}) + f'(\bar{x})(h) + E_f(h, \bar{x})$$

där $\frac{E_f(h, \bar{x})}{\|h\|} \rightarrow 0$ då $h \rightarrow 0$,

f är deriverbar om deriverbar i varje $x \in D(f)$.

Matrisen för $f'(\bar{x}): \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, dvs $A \in \mathbb{R}^{1 \times 2}$ så att $f'(\bar{x})(h) = Ah$. Standardbasen i \mathbb{R}^2 : $\{e_1, e_2\}$

$$h = h_1 e_1 + h_2 e_2 = h_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + h_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

$$f'(\bar{x})(h) \stackrel{\text{linjär}}{=} h_1 f'(\bar{x})(e_1) + h_2 f'(\bar{x})(e_2) = [f'(\bar{x})(e_1), f'(\bar{x})(e_2)] \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix}.$$

Bestäm $f'(\bar{x})(e_j)$, dvs kolonnerna.

Def 1.10 $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ är partiellt deriverbar i \bar{x} om

$$\lim_{h_1 \rightarrow 0} \frac{f(\bar{x}_1+h_1, \bar{x}_2) - f(\bar{x}_1, \bar{x}_2)}{h_1} = f'_1(\bar{x})$$

$$\lim_{h_2 \rightarrow 0} \frac{f(\bar{x}_1, \bar{x}_2+h_2) - f(\bar{x}_1, \bar{x}_2)}{h_2} = f'_2(\bar{x})$$

existerar.

Partiella derivator:

$$f'_1(\bar{x}) = f'_{x_1}(\bar{x}) = \frac{\partial f}{\partial x_1}(\bar{x})$$

$$f'_2(\bar{x}) = f'_{x_2}(\bar{x}) = \frac{\partial f}{\partial x_2}(\bar{x})$$

Med beteckning

$$z = f(x, y)$$

får vi $\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial x} f(x, y) = f'_x(x, y) = f'_1(x, y)$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y} f(x, y) = f'_y(x, y) = f'_2(x, y)$$

Ex $z = x^2 y^3$, $\frac{\partial z}{\partial x} = 2xy^3$, $\frac{\partial z}{\partial y} = 3x^2 y^2$

Partiell derivata: "krokiga d"

Ordinär derivata: "rakad" $\frac{df}{dt}$

Sats 1.2 (Jacobi-matris)

Antag $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ är deriverbar i \bar{x} .

Då är f partiellt deriverbar i \bar{x} och matrisen för $f'(\bar{x})$ ges

av $[f'(\bar{x})(e_1), f'(\bar{x})(e_2)] = [f'_1(\bar{x}) \quad f'_2(\bar{x})]$

Den kallas Jacobi-matris. Tecknas

$$f'(\bar{x}) = Df(\bar{x}) = [f'_1(\bar{x}) \quad f'_2(\bar{x})] \in \mathbb{R}^{1 \times 2}$$

(dvs samma som för derivatan)

Bewis: Tag $h = h_1 e_1$ (dvs $h_2 = 0$):

$$f(\bar{x}_1 + h_1, \bar{x}_2) = f(\bar{x}) + h_1 f'(\bar{x})(e_1) + E_f(h, e_1, \bar{x})$$

$$f'(\bar{x})(e_1) = \underbrace{\frac{f(\bar{x}_1 + h_1) - f(\bar{x}_1, \bar{x}_2)}{h_1}}_{\rightarrow f'_1(\bar{x})} + \underbrace{\frac{E_f(h, e_1, \bar{x})}{h_1}}_{\rightarrow 0}$$

då $h_1 \rightarrow 0$.

$$\rightarrow f'_1(\bar{x}) \quad \rightarrow 0$$

Alltså: $f'(\bar{x})(e_1) = f'_1(\bar{x})$.

Tag $h = h_2 e_2 \Rightarrow f'(\bar{x})(e_2) = f'_2(\bar{x})$.

Identificera derivatan $f'(\bar{x})$ med Jacobi-matrisen.

Skriv $f'(\bar{x})h$ (matris*vektor) istället för $f'(\bar{x})(h)$ (linjär funktion verkar på h).

Linjäriseringen av f i \bar{x} :

$$\begin{aligned} L_{\bar{x}}[f](x) &= f(\bar{x}) + f'(\bar{x})h \\ &= f(\bar{x}) + f'(\bar{x})(x - \bar{x}) \end{aligned}$$

Ex (Tangent till graf)

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

Skriv (x, y, z) istället för (x_1, x_2, x_3)

och (a, b) istället för \bar{x} .

Grafen till f : $z = f(x, y)$

Linjäriseringen till f i (a, b) :

$$L_{(a,b)}[f](x, y) = f(a, b) + \begin{bmatrix} f'_x(a, b) & f'_y(a, b) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x-a \\ y-b \end{bmatrix}$$

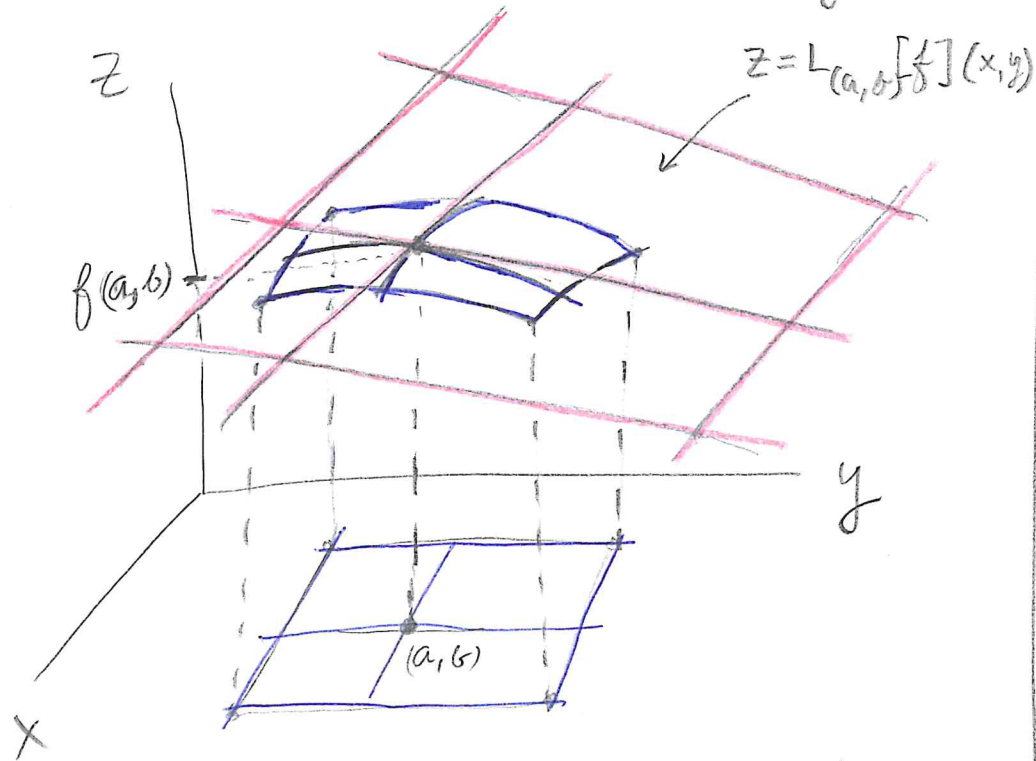
Grafen till $L_{(a,b)}[f]$ är

$$z = L_{(a,b)}(x, y)$$

$$\begin{aligned} z &= f(a, b) + f'_x(a, b)(x-a) + f'_y(a, b)(y-b) \\ &\quad - f'_x(a, b)(x-a) - f'_y(a, b)(y-b) + (z - f(a, b)) = \end{aligned}$$

Plan genom $(a, b, f(a, b))$

Normalvektor: $(-f'_x(a, b), -f'_y(a, b), 1)$.



$$\underline{\text{Ex}} \quad f(x) = x_1^2 x_2^5, \quad \bar{x} = (3, 1), \quad f(3, 1) = 9$$

$$f'(x) = [f'_1(x) \quad f'_2(x)] = [2x_1 x_2^5, \quad 5x_1^2 x_2^4]$$

$$f'(3, 1) = [6, 45]$$

$$L_{\bar{x}}[f](x) = 9 + [6, 45] \begin{bmatrix} x_1 - 3 \\ x_2 - 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{Graf: } x_3 = x_1^2 x_2^5$$

Tangentplanet i $(3, 1, 9)$:

$$x_3 = 9 + 6(x_1 - 3) + 45(x_2 - 1)$$

$$\text{Normalvektor: } \begin{bmatrix} -45 \\ -6 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Mer allmänt: $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

$$Df(\bar{x}) = [f'_1(\bar{x}), \dots, f'_j(\bar{x}), \dots, f'_n(\bar{x})] \in \mathbb{R}^{1 \times n}$$

$$f'_j(\bar{x}) = \frac{\partial f}{\partial x_j}(\bar{x})$$

Sats 1.2: f deriverbar \Rightarrow
 $\Rightarrow f$ partiellt deriverbar.

Det omvända gäller ej allmänt. Men för "snälla" f :

Sats 1.3 Antag att alla partiella derivator till f är kontinuerliga funktioner i en omgivning av \bar{x} .
 Då är f deriverbar i \bar{x} .

Utan bevis.

$$1.2.4 \quad f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

$$h = x - \bar{x} = \begin{bmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{bmatrix}, \quad f(x) = \begin{bmatrix} f_1(x) \\ \vdots \\ f_m(x) \end{bmatrix}$$

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

$$T(\bar{x}) = f'(\bar{x}) = Df(\bar{x}) : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m \text{ linjär}$$

Jacobi-matrisen:

$$f'(\bar{x}) = Df(\bar{x}) = [f'_1(\bar{x}), \dots, f'_j(\bar{x}), \dots, f'_n(\bar{x})]$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(\bar{x}) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_j}(\bar{x}) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(\bar{x}) \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(\bar{x}) & & \frac{\partial f_m}{\partial x_j}(\bar{x}) & & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(\bar{x}) \end{bmatrix}$$

$$L_{\bar{x}}[f](x) = f(\bar{x}) + f'(\bar{x})(x - \bar{x})$$

$$\underline{Ux} \quad f(x) = \begin{bmatrix} x_1^2 x_2^5 \\ x_2^3 \end{bmatrix}, \quad f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$\bar{x} = (3, 1), \quad f(3, 1) = \begin{bmatrix} 9 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$f'(x) = \begin{bmatrix} 2x_1 x_2^5 & 5x_1^2 x_2^4 \\ 0 & 3x_2^2 \end{bmatrix}$$

$$f'(3, 1) = \begin{bmatrix} 6 & 45 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$$

$$L_{\bar{x}}[f](x) = \begin{bmatrix} 9 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 6 & 45 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 - 3 \\ x_2 - 1 \end{bmatrix}$$

1.2.5 Numerisk derivata

Kolumn nr j i Jacobi-matris

$\frac{\partial f}{\partial x_j}(\bar{x})$ approximeras:

$$\text{tag } h = \delta e_j = \delta \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} \leftarrow \text{nr } j$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_j}(\bar{x}) \approx \frac{f(\bar{x} + \delta e_j) - f(\bar{x} - \delta e_j)}{2\delta}$$

Nästa gång: Newtons metod.
med mera.