

PARTIELLA DERIVATOR AV HÖGRE ORDNING

Om de partiella derivatorna av $z = f(x, y)$ är partielltderiverbara så kan vi definiera

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2 z}{\partial x^2} &= \frac{\partial^2}{\partial x^2} f(x, y) = \frac{\partial}{\partial x} f'_x(x, y) = f''_{xx}(x, y) = f_{11}(x, y) \\ \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} &= \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} f(x, y) = \frac{\partial}{\partial x} f'_y(x, y) = f''_{yx}(x, y) = f_{21}(x, y) \\ \frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x} &= \frac{\partial^2}{\partial y \partial x} f(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} f'_x(x, y) = f''_{xy}(x, y) = f_{12}(x, y) \\ \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} &= \frac{\partial^2}{\partial y^2} f(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} f'_y(x, y) = f''_{yy}(x, y) = f_{22}(x, y)\end{aligned}$$

Vi kan upprepa processen till högre ordningens derivator.

Sats 12.4.1 Om alla partiella derivator av ordning till och med k är kontinuerliga (skriver $f \in C^k$) i D (D är öppen) så spelar det ingen roll i vilken ordning deriveringsreglerna utförs, resultatet blir detsamma, som t.ex. är

$$\begin{aligned}f_{12} &= f_{21} \text{ om } f \in C^2, \\ f_{1112} &= f_{1121} = f_{1211} = f_{2111} \text{ om } f \in C^4.\end{aligned}$$

KEDJEREGELN

Om $z = f(x, y)$ har kontinuerliga partiella derivator och om $x = x(t)$, $y = y(t)$ är deriverbara funktioner så gäller

$$\frac{dz}{dt} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{dx}{dt} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{dy}{dt}.$$

Alternativt skrivsätt

$$\frac{d}{dt} f(x(t), y(t)) = f_1(x(t), y(t))x'(t) + f_2(x(t), y(t))y'(t).$$

Om $z = f(x, y)$ har kontinuerliga partiella derivator och om $x = x(s, t)$, $y = y(s, t)$ har partiella derivator så gäller

$$\frac{\partial z}{\partial s} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial s} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial s}, \quad \frac{\partial z}{\partial t} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial t}$$

Kedjeregeln på matrisform är

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial z}{\partial s} & \frac{\partial z}{\partial t} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial z}{\partial x} & \frac{\partial z}{\partial y} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\partial x}{\partial s} & \frac{\partial x}{\partial t} \\ \frac{\partial y}{\partial s} & \frac{\partial y}{\partial t} \end{bmatrix}$$

DIFFERENTIERBARHET

Med **linjärisering** av f i punkten (a, b) menas funktionen

$$L(x, y) = f(a, b) + f_1(a, b)(x - a) + f_2(a, b)(y - b).$$

Grafen till linjäriseringen av f i punkten (a, b) är tangentplanet till ytan $z = f(x, y)$ i punkten $(a, b, f(a, b))$.

En funktion f kallas **differentierbar** om det finns konstanter A_1, A_2 sådana att

$$f(a + h, b + k) - f(a, b) = A_1 h + A_2 k + \sqrt{h^2 + k^2} \rho(h, k),$$

där $\rho(h, k) \rightarrow 0$ då $(h, k) \rightarrow (0, 0)$. I detta fall blir f partiellt derivierbar i (a, b) och $A_1 = f_1(a, b)$, $A_2 = f_2(a, b)$.

Talet $\sqrt{h^2 + k^2} \rho(h, k)$ är fellet som uppstår då f ersätts med linjäriseringen L . Om f är differentierbar blir fellet litet i jämförelse med $\sqrt{h^2 + k^2}$.

Sats 12.6.4. Om f_1, f_2 är kontinuerliga i en omgivning till (a, b) så är f differentierbar.

Sats 12.6.5. Låt $z = f(x, y)$, där $x = u(s, t)$ och $y = v(s, t)$. Antag att

- $u(a, b) = p, v(a, b) = q$
- u och v har partiella derivator i punkten (a, b)
- f är differentierbar i punkten (p, q) .

Då har $z = w(s, t) = f(u(s, t), v(s, t))$ partiella derivator av ordning ett med avseende på s och t i punkten (a, b) och

$$\begin{aligned} w_1(a, b) &= f_1(p, q)u_1(a, b) + f_2(p, q)v_1(a, b) \\ w_2(a, b) &= f_1(p, q)u_2(a, b) + f_2(p, q)v_2(a, b) \end{aligned}$$

dvs

$$\frac{\partial z}{\partial s} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial s} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial s}, \quad \frac{\partial z}{\partial t} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial t}$$

Linjärisering och kedjeregeln för vektorvärda funktioner

En funktion $\mathbf{f} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ges av m funktioner från \mathbb{R}^n till \mathbb{R} $\mathbf{f} = (f_1, f_2, \dots, f_m)$.

Om $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ och $\mathbf{y} = (y_1, y_2, \dots, y_m)$ där

$$\begin{aligned}y_1 &= f_1(x_1, x_2, \dots, x_n), \\y_2 &= f_2(x_1, x_2, \dots, x_n), \\&\vdots \\y_m &= f_m(x_1, x_2, \dots, x_n)\end{aligned}$$

så skriver vi $\mathbf{y} = f(\mathbf{x})$.

Man samlar partiella derivatorna till $\mathbf{y} = f(\mathbf{x})$ i en matris

$$D\mathbf{f}(x) = \begin{bmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial x_1} & \frac{\partial y_1}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial y_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial y_2}{\partial x_1} & \frac{\partial y_2}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial y_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial y_m}{\partial x_1} & \frac{\partial y_m}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial y_m}{\partial x_n} \end{bmatrix}$$

Denna matris kallas **Jacobimatrisen** till \mathbf{f} .

Speciellt blir Jacobimatrisen till en reellvärd funktion $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ lika med

$$\left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \quad \cdots \quad \frac{\partial f}{\partial x_n} \right).$$

Om alla komponenterna $f_j(\mathbf{x})$ av $\mathbf{f}(\mathbf{x})$ är differentierbara kan differensen $f_j(\mathbf{a} + \mathbf{h}) - f_j(\mathbf{a})$ approximeras av

$$\frac{\partial f_j}{\partial x_1}(\mathbf{a})h_1 + \cdots + \frac{\partial f_j}{\partial x_n}(\mathbf{a})h_n = \left[\frac{\partial f_j}{\partial x_1}(\mathbf{a}) \quad \cdots \quad \frac{\partial f_j}{\partial x_n}(\mathbf{a}) \right] \begin{bmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{bmatrix}.$$

Om vi låter vektorn \mathbf{h} vara en kolonnvektorn kan kolonnvektordifferensen $\mathbf{f}(\mathbf{a} + \mathbf{h}) - \mathbf{f}(\mathbf{a})$ approximeras med $D\mathbf{f}(\mathbf{a})\mathbf{h}$, dvs

$$\mathbf{f}(\mathbf{a} + \mathbf{h}) \approx \mathbf{f}(\mathbf{a}) + D\mathbf{f}(\mathbf{a})\mathbf{h},$$

eller med $\mathbf{h} = \mathbf{x} - \mathbf{a}$

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}) \approx \mathbf{f}(\mathbf{a}) + D\mathbf{f}(\mathbf{a})(\mathbf{x} - \mathbf{a}).$$

Kedjeregeln:

$$D(\mathbf{g} \circ \mathbf{f})(\mathbf{x}) = D\mathbf{g}(\mathbf{f}(\mathbf{x})) \cdot D\mathbf{f}(\mathbf{x}).$$