导数部分

导数概念

引例:

直线运动的速度: $v=\lim_{t o t_0} rac{f(t) - f(t_0)}{t - t_0}$

曲线的切线问题(斜率): $k=\lim_{x \to x_0} rac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}$

都归为极限

定义:这里的 $x - x_0$ 和 $f(x) - f(x_0)$ 都是函数f(x)的自变量的增量 Δx 和函数的增量 Δy :

$$egin{aligned} \Delta x &= x - x_0, \Delta y = f(x) - f(x_0), \\ &\exists \, \exists \, x o x_0 \, \exists \, \exists \, \mp \Delta x o 0, \, \exists \, : \\ &\lim_{\Delta x o 0} rac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x o 0} rac{f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)}{\Delta x} \end{aligned}$$

函数在一点处的导数:

设函数y=f(x)在点 x_0 处的某个邻域内有定义,当自变量x在 x_0 处取得增量 Δx (点 $x_0+\Delta x$ 仍在该邻域内)时,相应的因变量取得增量 $\Delta y=f(x)-f(x_0)$;如果 $\frac{\Delta y}{\Delta x}$ 之比在 $\Delta x\to 0$ 时极限存在,那么称函数y=f(x)在 x_0 处可导,并称这个极限为y=f(x)在 x_0 处的导数,记为: $f'(x_0)$ 即

$$f'(x_0) = \lim_{\Delta x o 0} rac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x o 0} rac{f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)}{\Delta x}.$$

也可记作 $y'\mid_{x=x_0}, rac{dy}{dx}\mid_{x=x_0}, rac{df(x)}{dx}\mid_{x=x_0}.$

函数在f(x)在点 x_0 处可导有时也可说成f(x)在点 x_0 具有导数或者导数存在.

函数的变化率:导数就是函数变化率这一概念的精确描述::因变量增量与自变量增量之比, $\frac{\Delta y}{\Delta x}$.是 因变量y在以x和 $x_0 + \Delta x$ 为端点的区间上的平均变化率,而导数 $f'(x_0)$ 则是因变量y在点 x_0 处的变化率,它反映了因变量随自变量的变换而变化的快慢程度.

如果极限不存在,就是说函数在y=f(x)在点 x_0 处不可导,如果不可导的原因是由于 $\Delta x\to 0$ 是比 $\frac{\Delta y}{\Delta x}\to \infty$,为了方便起见,也往往说y=f(x)在点 x_0 处的导数为无穷大.

导函数:

如果函数 f(x) 在开区间 I 内的每一个点都可导,那么就称函数 f(x) 在开区间 I 内可导,这时任意一个 $x \in I$ 都对应这 f(x) 的一个确定的导数值,这样就构成了一个新的函数,这个函数叫做原来函数 y = f(x) 的导函数,记作: y' , f'(x) , $\frac{dy}{dx}$, $\frac{df(x)}{dx}$.

$$y'=\lim_{\Delta x o 0}rac{f(x+\Delta x)-f(x)}{\Delta x}$$
 或者: $f'(x)=\lim_{h o 0}rac{f(x+h)-f(x)}{h}$

在以上两式中,虽然x可以在区间I内的任何数值,但在极限过程中,x是常量, Δx ,h是变量.

显然,函数f(x)在点 x_0 处的导数 $f'(x_0)$ 就是导函数f'(x)在点 $x=x_0$ 的函数值 $f'(x_0)=f'(x_0)\mid_{x=x_0}$.

求导数举例:

$$f(x) = C, f'(x) = 0$$

$$f(x) = x^{n} (n \in N_{+}), f'(x) = \begin{cases} 1, & n = 1 \\ nx^{n-1}, & n > 1 \end{cases}$$

$$f(x) = x^{\mu} (\mu \in R), f'(x) = \mu x^{\mu-1}$$

$$f(x) = \sin x, f'(x) = \cos x$$

$$f(x) = a^{x} (a > 0, a \neq 1), f'(x) = a^{x} \ln a$$

$$f(x) = e^{x}, f'(x) = e^{x}$$

$$f(x) = \log_{a} x (a > 0, a \neq 1), f'(x) = \frac{1}{x \ln a}$$

$$f(x) = \ln x, f'(x) = \frac{1}{x}.$$

单侧导数:

根据函数 $f(x_0)$ 在点 x_0 处的导数 $f'(x_0)$ 的定义,

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

导数是一个极限,而极限存在的充分必要条件是,左右极限都存在且相等,

$$\lim_{h o 0^-}rac{f(x+h)-f(x)}{h}$$
 $ot k \lim_{h o 0^+}rac{f(x+h)-f(x)}{h}$

因此 $f'(x_0)$ 存在即 $f(x_0)$ 在点 x_0 处可导的充分必要条件是左右极限都存在且相等,这两个极限分别称为函数f(x)在点 x_0 处的左导数和右导数,记作: $f'_-(x_0)$ 及 $f'_+(x_0)$,即

$$f'_{-}(x) = \lim_{h \to 0^{-}} \frac{f(x+h) - f(x)}{h}$$
 $f'_{+}(x) = \lim_{h \to 0^{+}} \frac{f(x+h) - f(x)}{h}$

现在可以说函数f(x)在点 x_0 处可导的充分必要条件是左导数和右导数 $f'_-(x_0)$ 及 $f'_+(x_0)$ 都存在且相等.

左右导数统称为单侧导数,

如果函数f(x)在开区间(a,b)内可导,且 $f'_{-}(x_0)$ 及 $f'_{+}(x_0)$ 都存在,那么就说f(x)在闭区间[a,b]上可导.

导数的几何意义:

根据导数的几何意义(切线的斜率)并应用与直线的点斜式方程,可知曲线y=f(x)在点 $M(x_0,y_0)$ 处的切线方程为

$$y - y_0 = f'(x_0)(x - x_0).$$

过切点的 $M(x_0,y_0)$ 且与切线垂直的直线叫做曲线y=f(x)在点M处的法线,如果 $f'(x_0)\neq 0$,法线的斜率为 $-\frac{1}{f'(x_0)}$.从而法线方程为

$$y - y_0 = -\frac{1}{f'(x_0)}(x - x_0).$$

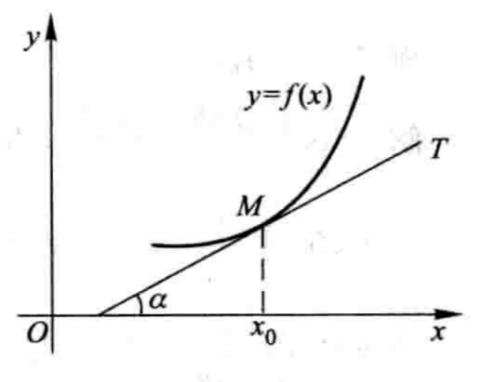


图 2-3

函数可导性与连续性的关系:

设函数y=f(x)在点x处可导,即 $\lim_{\Delta x \to 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = f'(x)$

存在,由具有极限的函数与无穷小的关系知道 $\frac{\Delta y}{\Delta x}=f'(x)+lpha$,

其中 α 为当 $\Delta x o 0$ 时的无穷小,上式两边同乘 Δx 得 $\Delta y = f'(x)\Delta x + \alpha \Delta x$:

由此可见,当 $\Delta x \to 0$ 时, $\Delta y \to 0$ 这就是说,函数y = f(x)在点x处是连续的,所以由此可见,

如果函数y = f(x)在点x处可导,那么函数在该点必连续,

函数在某点连续是函数在该点可导的必要条件,但不是充分条件.

函数求导法则

函数的和,差,积,商的求导法则

如果函数u=u(x)及v=v(x)都在点x具有导数,那么它们的和,差积,商(除分母为零点外)都在 x_0 具有导数.且

$$[u(x) \pm v(x)]' = u'(x) \pm v'(x)$$

$$[u(x)v(x)]' = u'(x)v(x) \pm u(x)v'(x)$$

$$[\frac{u(x)}{v(x)}]' = \frac{u'(x)v(x) - u(x)v'(x)}{v^2(x)}$$

$$(Cu)' = Cu'$$

反函数的求导法则

如果函数x=f(x)在区间 I_y 内单调,可导且f'(y)=0,那么它的反函数 $y=f^{-1}(x)$ 在区间 $I_x=x|x=f(y),y\in I_y$ 内也可导,且:

$$[f^{-1}(x)]' = \frac{1}{f'(y)} \stackrel{\text{dd}}{=} \frac{dy}{dx} = \frac{1}{\frac{dx}{dy}}.$$

$$[f^{-1}(x)]' = \lim_{\Delta x o 0} rac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta y o 0} rac{1}{rac{\Delta x}{\Delta y}} = rac{1}{f'(y)}.$$

复合函数的求导法则(链式法则)

如果函数u=g(x)在点x处可导,而y=f(u)在点u=g(x)可导,那么复合函数y=f[g(x)]在点x可导,且其导数为

证:
$$\frac{dy}{dx} = f'(u) \cdot g'(x)$$
或 $\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dt} \cdot \frac{dt}{dx}$.

链式法则

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{du} \cdot \frac{du}{dv} \cdot \frac{dv}{dx}$$

基本求导公式

常数和基本初等函数的导数公式:

$$(C)' = 0, (x^{\mu})' = \mu x^{\mu-1},$$

$$(a^{x})' = a^{x} \ln a (a > 0, a \neq 1), (e^{x})' = e^{x},$$

$$(\log_{a} x)' = \frac{1}{x \ln a} (a > 0, a \neq 1), (\ln x)' = \frac{1}{x},$$

$$(\sin x)' = \cos x, (\cos x)' = -\sin x,$$

$$(\tan x)' = \sec^{2} x, (\cot x)' = -\csc^{2} x,$$

$$(\sec x)' = \sec x \tan x, (\csc x)' = -\csc x \cot x,$$

$$(\arcsin x)' = \frac{1}{\sqrt{1 - x^{2}}}, (\arccos x)' = -\frac{1}{\sqrt{1 - x^{2}}},$$

$$(\arctan x)' = \frac{1}{\sqrt{1 + x^{2}}}, (\arccos x)' = -\frac{1}{\sqrt{1 + x^{2}}},$$

$$(\sinh x)' = \cosh x, (\cosh x)' = \sinh x, (\sinh x)' = \frac{1}{\cosh^{2} x},$$

$$(\arcsin x)' = \frac{1}{\sqrt{1 + x^{2}}}, (\operatorname{arch} x)' = \frac{1}{\sqrt{x^{2} - 1}}, (\operatorname{arth} x)' = \frac{1}{1 - x^{2}}$$

函数的和,差,积,商求导法则

反函数的求导法则

复合函数的求导法则

高阶导数

定义及意义

变速直线运动的速度v(t)是位置函数s(t)对时间t的导数,即 $v=\frac{ds}{dt},$ 或v=s',

而加速度a又是速度对时间t的变化率,即速度v对时间t的导数:

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d}{dt}(\frac{ds}{dt})$$
 $\exists a = v' \exists a = (s')'$

这种导数的导数 $\frac{d}{dt}(\frac{ds}{dt})$ 或(s')'叫做s对t的二阶导数,记作

$$\frac{d^2s}{dt^2}$$
 $\not\equiv s''(t)$.

所以直线运动的加速度就是位置函数8对时间t的二阶导数.

一般地函数y=f(x)的导数y'=f'(x)仍是函数x的函数,我们把y'=f'(x)的导数叫做函数 y=f(x)的二阶导数,记作y'' 或者 $\frac{d^2y}{dx^2}$,即:

$$y'' = (y')'$$
或者 $\frac{d^2y}{dx^2} = \frac{d}{dx}(\frac{dy}{dt})$

相应的把y = f(x)的导数f'(x)叫做函数y = f(x)的一阶导数.

类似的,二阶导数的导数叫做三阶导数,三阶导数的导数叫做四阶导数......,一般的,(n-1)阶导数的导数叫做n阶导数,分别记作:

$$y''', y^{(4)}, \dots, y^{(n)}$$

 $\frac{d^3y}{dx^3}, \frac{d^4y}{dx^4}, \dots, \frac{d^ny}{dx^n}.$

函数y = f(x)具有n阶导数,也通常说函数f(x)为n阶可导,如果函数f(x)在点x处具有n阶导数,那么f(x)在点x的某一邻域内必定具有一切低于n阶的导数,二阶及二阶以上的导数统称为高阶导数.

高阶导数求导法则

如果函数u=u(x)及v=v(x)在点x处具有n阶导数,那么显然 $u(x)\pm v(x)$ 在点x处也具有n阶导数,且

$$(u \pm v)^{(n)} = u^{(n)} \pm v^{(n)}.$$

乘积 $(uv)^{(n)}$:数学归纳法证明.

莱布尼茨公式:

$$(uv)^{(n)} = \sum_{k=0}^{n} C_n^k u^{(n-k)} v^{(k)}.$$

二项式展开定理:

$$(u+v)^n$$
按二项式定理展开写成:
$$(u+v)^n=u^nv^0+nu^{n-1}v^1+rac{n(n-1)}{2!}u^{n-2}v^2+\ldots+u^0v^n.$$
 即: $(u+v)^n=\sum_{k=0}^nC_n^ku^{n-k}v^k.$

$$x : y = x^2, y^{(20)}$$

隐函数及由参数方程所确定的的函数的导数,相关变化率

隐函数:

显函数:等号左端是因变量的符号,而右边是含有自变量的式子,当自变量取定义内的任一值时,由这式子能确定对应的函数值,用这样的方式表达的函数叫做显函数.如 $y=\sin x,y=\ln x+\sqrt{1-x^2}$

隐函数:如方程 $x+y^3-1=0$,类似这种当变量x在 $(-\infty,+\infty)$ 内取值时,变量y有确定的值与之对应这样的函数称为隐函数.

如果变量x, y满足一个方程F(x, y) = 0,在一定的条件下,当x取某一个区间内的值时,相应的总有满足这个方程的唯一的y值存在,那么就说方程F(x, y) = 0在该区间确定了一个隐函数.

隐函数的显化:例如从方程 $x+y^3-1=0$ 解出 $y=\sqrt[3]{1-x}$,就把隐函数化成了显函数,但隐函数的显化是有困难的,甚至是不可能的.

隐函数求导:

不管隐函数能否显化,都能直接由方程算出它所确定的隐函数的导数

$$e^y+xy-e=0$$
求导 $\dfrac{dy}{dx}$:
 左边求导: $\dfrac{dy}{dx}(e^y+xy-e)=e^y\dfrac{dy}{dx}+y+x\dfrac{dy}{dx}$, 在边求导: $(0)'=0$ ps :隐函数的求导其实和复合函数的求导是一样的把 y 看成 x 的一个复合关系 (类似 $u=g(x)$),然后再利用求导法则 (uv) 求导即可.

在某些场合,利用所谓的对数求导法求导数比用通常方法简便些,这种方法是先y = f(x)的两边取对数,然后求出y的导数.

$$y=x^{\sin x} o \ln y = \sin x \cdot \ln x$$

再对两边求导: $\frac{1}{y}y'=\cos x \ln x + \sin x \frac{1}{x}$

对于一般的形式的幂指函数 $y=u^v(u>0)$,如果u=u(x),v=v(x)都可导,则可利用对数求导法求出幂指函数的导数.也可表示为 $y=e^{v\ln u}$,这样便可直接求出.

$$y'=e^{v\ln u}(v'\cdot \ln u+v\cdot rac{u'}{u})=u^v(v'\cdot \ln u+rac{vu'}{u}).$$
 求: $y=\sqrt{rac{(x-1)(x-2)}{(x-3)(x-4)}}$ 的导数 先对两边取对数: $\ln y=rac{1}{2}[\ln(x-1)+\ln(x-2)-\ln(x-3)-\ln(x-4)].$

由参数方程所确定的函数的导数:

参数方程

研究物体的运动轨迹,抛物线参数方程 $\begin{cases} x=v_1t \\ y=v_2t-\frac{1}{2}gt^2, \end{cases}$ 其中 v_1,v_2 是抛射物体的初速度水平,铅 直的分量,g是重力加速度,t是飞行时间,x,y分别是飞行中抛射物体在铅直平面上的横坐标和纵坐标. 一般的若参数方程为:

$$\begin{cases} x = \varphi(t) \\ y = \psi(t), \end{cases}$$

参数方程求导法则:

如果函数 $x=\varphi(t)$ 具有单调连续的反函数 $t=\varphi^{-1}(x)$,且此反函数与函数 $y=\psi(t)$ 构成复合函数,那么可以看做是由函数 $y=\psi(t),t=\varphi^{-1}(x)$ 复合而成的函数 $y=\psi[\varphi^{-1}(x)]$,现在要计算这个复合函数的导数,为此在假设函数 $x=\varphi(t),y=\psi(t)$ 都可导,且 $\varphi'(t)\neq 0$ 于是根据复合函数的求导法则与反函数的求导法则就有

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dt} \cdot \frac{dt}{dx} = \frac{dy}{dt} \cdot \frac{1}{\frac{dx}{dt}} = \frac{\psi'(t)}{\varphi'(t)}$$

$$\mathbb{P} : \frac{dy}{dx} = \frac{\psi'(t)}{\varphi'(t)},$$

$$\mathbb{P} : \frac{dy}{dx} = \frac{\frac{dy}{dt}}{\frac{dx}{dt}}.$$

如果 $x = \varphi(t), y = \psi(t)$ 还是二阶可导的,那么可得到函数的二阶导数公式

$$\frac{d^2y}{dx^2} = \frac{d}{dx}(\frac{dy}{dx}) = \frac{d}{dt}(\frac{\psi'(t)}{\varphi'(t)}) \cdot \frac{dt}{dx} = \frac{\psi''(t)\varphi'(t) - \varphi''(t)\psi'(t)}{\varphi'^2(t)} \cdot \frac{1}{\varphi'(t)}$$

举例:

$$\begin{cases} x = a \cos t \\ y = b \sin t \end{cases}; \begin{cases} x = v_1 t \\ y = v_2 t - \frac{1}{2} g t^2 \end{cases}; \begin{cases} x = a(t - \sin t) \\ y = a(1 - \cos t) \end{cases};$$

导数的几何意义:

斜率k

相关变化率:

设x=x(t),y=y(t)都是可导函数,而变量x,y间存在某种关系,从而变换率 $\frac{dx}{dt}$ 与 $\frac{dy}{dt}$ 间也存在一种关系,这两个相互依赖的变换率称为相关变化率.相关变化率就是研究这两个变换率之间的关系,以便从其中一个变化率求出另一个变化率.

例:一气球从离开观察员500m的地方离开地面铅直上升,当气球高度为500m时,其速率为140m/min,求此时观察员视线仰角的增加速率。

$$an lpha = rac{h}{500},$$
其中 $lpha$ 和 h 都与 t 存在可导的函数关系.对两边对 t 求导.得:

$$\sec^2 \alpha \cdot \frac{d\alpha}{dt} = \frac{1}{500} \cdot \frac{dh}{dt}.$$

存在
$$t_0$$
,使 $h|_{t=t_0}=500$, $\frac{dh}{dt}|_{t=t_0}=140$, $\tan\alpha|_{t=t_0}=1$, $\sec^2\alpha|_{t=t_0}=2$,代入