

方程(组)与函数(映射).

方程: $F(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0$.

观点一: 是函数 $F(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 的零点, / 函数值取0时的特殊情况.

观点二: 给出 x_1, x_2, \dots, x_n 之间的一条约束关系.

基于此, 一部分变量可以看作另一部分剩余变量的函数. $(x_i, \dots, x_j) \xrightarrow{f} (x_p, \dots, x_q)$.

映射, $(x_p, \dots, x_q) \xrightarrow{f} (x_i, \dots, x_j)$

即, 一个方程可以确定若干个隐函数/映射.

但是 y 与 x 之间存在约束关系, 不能保证 y 是 x 的函数. / 映射

后者要求 唯一的 y 与给定的 x 相对应.

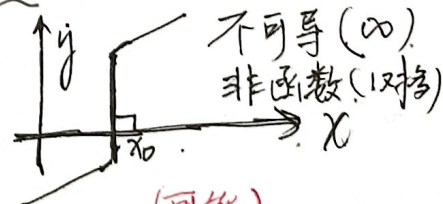
所以, 需要定理判判 隐函数的存在性. 即 方程给出的 约束关系能否上升到函数关系.

(一般)

(特殊).

另外, 可以同时研究 隐函数的可导性 (求(偏导及))

* 可导性, 与存在性是有关联的 如



"上家".

F 函数 $\xrightarrow{f^{-1}}$ $F=0$ 方程 $\xrightarrow{f^{-1}}$ $\left\{ \begin{array}{l} f_1 \\ \vdots \\ f_n \end{array} \right.$ 隐函数. (可能) 互逆映射.

* 研究 f 逆映射存在性可将其初作

方程 $F=0$ 的隐函数, 套用隐函数存在定理 同时得到其导数.

举例: ~~参数~~自变量, ~~因变量~~未知数 $\left\{ \begin{array}{l} x \neq x(y), \text{ 条件: } \frac{\partial F}{\partial x} \Big|_{(x_0, y_0)} \neq 0. \\ y \neq y(x), \text{ 条件: } \frac{\partial F}{\partial y} \Big|_{(x_0, y_0)} \neq 0. \end{array} \right.$

1. 方程 $F(x, y) = 0$.

(控制 y 不变).

$$\frac{\partial F}{\partial x} \Big|_{(x_0, y_0)} = 0$$

说明在 (x_0, y_0) 处 x 的改变不引起 $F(x, y)$ 改变.

$F(x, y) = 0$ 在 x 的改变过程中仍然成立.

即被控制不变的 $y = y_0$ 可以对应多个 x .

x 不能看作 y 的函数. $x \neq x(y)$.

同理. $\frac{\partial F}{\partial y} \Big|_{(x_0, y_0)} = 0 \implies$

y 的改变不引发 $F(x, y)$ 改变.
 $F(x, y)$ 仍成立, 对应着 $x = x_0$.
 $y \neq y(x)$.

抽象概括: 隐函数 f 被视作因变量的 y 必须是以
(控制 $x = x_0$) 独立引起 $F(x, y)$ 的改变从而使 $F(x, y) \neq 0$ 不再成立.
避免一个 $x = x_0$ 对应多个 y .

$F(x, y) = 0$. 在 $F_y(x_0, y_0) \neq 0$ 条件下, $y = y(x)$.

$F(x, y(x)) = 0$. 对 x 求导. $\frac{\partial F}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial y} \cdot \frac{dy}{dx} = 0$.

$$\frac{dy}{dx} = - \frac{\frac{\partial F}{\partial x}}{\frac{\partial F}{\partial y}}$$

$\frac{\partial F}{\partial y} \neq 0$ 存在 $y(x)$.
 $\frac{\partial F}{\partial y} \neq 0$ 可导 $y(x)$.

2. 方程 $F(x, y, z) = 0$. 以隐函数 $z = z(x, y)$ 为例.

存在条件: $\frac{\partial F}{\partial z} \neq 0$

$F(x, y, z(x, y)) = 0$.

对 x 求偏导. $\frac{\partial F}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial z} \cdot \frac{\partial z}{\partial x} = 0$.

对 y 求偏导. $\frac{\partial F}{\partial y} + \frac{\partial F}{\partial z} \cdot \frac{\partial z}{\partial y} = 0$.

3. 方程组 $\begin{cases} F(x, u, v) = 0 \\ G(x, u, v) = 0 \end{cases}$ $\begin{cases} u = u(x) \\ v = v(x) \end{cases}$ 存在条件 $J \neq 0$.

参数 / 自变量: 因变量 / 未知数.

存在条件. 以隐函数的因变量 (u, v) 为方程函数 F 的自变量, 应能独立引发其改变.

$$J = \frac{D(F, G)}{D(u, v)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial F}{\partial u} & \frac{\partial F}{\partial v} \\ \frac{\partial G}{\partial u} & \frac{\partial G}{\partial v} \end{vmatrix} \neq 0$$

写数:

$$F(x, u(x), v(x)) = 0 \rightarrow \frac{\partial F}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial u} \frac{du}{dx} + \frac{\partial F}{\partial v} \frac{dv}{dx} = 0$$

$$G(x, u(x), v(x)) = 0 \rightarrow \frac{\partial G}{\partial x} + \frac{\partial G}{\partial u} \frac{du}{dx} + \frac{\partial G}{\partial v} \frac{dv}{dx} = 0$$

$$\left(\frac{du}{dx}, \frac{dv}{dx} \right) \text{ 存在 (可导) 条件: } \begin{vmatrix} \frac{\partial F}{\partial u} & \frac{\partial F}{\partial v} \\ \frac{\partial G}{\partial u} & \frac{\partial G}{\partial v} \end{vmatrix} \neq 0 \text{ 即 } \Delta \neq 0$$

4. 方程组 $\begin{cases} F(x, y, u, v) = 0 \\ G(x, y, u, v) = 0 \end{cases}$ 以 $\begin{cases} u = u(x, y) \\ v = v(x, y) \end{cases}$ 为例

2 维 $R^2 \rightarrow R^2$ 是由未知数个数和方程个数决定的.

自变量维数 = 未知数个数 - 方程个数.

存在条件. $\frac{D(F, G)}{D(u, v)} \neq 0$. 同上.

偏导数.

$$\begin{cases} F(x, y, u(x, y), v(x, y)) = 0 \\ G(x, y, u(x, y), v(x, y)) = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \frac{\partial F}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial G}{\partial x} + \frac{\partial G}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial G}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial x} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial u}{\partial x} \\ \frac{\partial v}{\partial x} \end{cases}$$

$$\begin{cases} \frac{\partial F}{\partial y} + \frac{\partial F}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial F}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial y} = 0 \\ \frac{\partial G}{\partial y} + \frac{\partial G}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial G}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial y} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial y} \end{cases}$$

5. $\begin{cases} x = x(u, v) \\ y = y(u, v) \end{cases} \iff (u, v) \xrightarrow{f} (x, y). \text{ 视所求 } f^{-1} \text{ 为隐函数}$

找到对应方程组. $\begin{cases} x(u, v) - x = 0 \\ y(u, v) - y = 0 \end{cases}$

$\begin{cases} F(x, y, u, v) = x(u, v) - x = 0 \\ G(x, y, u, v) = y(u, v) - y = 0 \end{cases}$

$\begin{cases} F(x, y, u, v) = 0 \\ G(x, y, u, v) = 0 \end{cases}$

$\begin{cases} u = x, y \\ v = x, y \end{cases}$ 存在条件. $\frac{D(F, G)}{D(u, v)} \neq 0$ 即可逆条件.

$J = \frac{D(F, G)}{D(u, v)} = \frac{D(x, y)}{D(u, v)} \neq 0$. 即 $\begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} \neq 0$.
仅视 u, v 为变量. 单独 x, y 为常数.

求 $\begin{cases} x = x(u, v) \\ y = y(u, v) \end{cases}$ 导数. 与 $\begin{cases} u = u(x, y) \\ v = v(x, y) \end{cases}$ 导数关系.

$\frac{D(u, v)}{D(x, y)} = \frac{1}{\frac{D(x, y)}{D(u, v)}}$ 形式上成立. 实际也成立

证: $\begin{cases} x = x(u(x, y), v(x, y)) \\ y = y(u(x, y), v(x, y)) \end{cases}$ 对 x 求导 $\begin{cases} 1 = x_u \cdot u_x + x_v \cdot v_x \\ 0 = y_u \cdot u_x + y_v \cdot v_x \end{cases}$

$u_x = \frac{y_v}{\frac{D(x, y)}{D(u, v)}} \quad v_x = \frac{-y_u}{\frac{D(x, y)}{D(u, v)}}$ 同理可求 u_y, v_y .

可以验证. $\frac{D(u, v)}{D(x, y)} = \frac{1}{\frac{D(x, y)}{D(u, v)}}$

* $\begin{pmatrix} \Delta u \\ \Delta v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix}$; $\det \begin{pmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{pmatrix} = \frac{D(u, v)}{D(x, y)} = J$

* 一维 (k) $\cdot (\Delta x) = k(\Delta x)$. 一阶导 (I).

一阶导 (II).