

Мы доказали, что это эквивалентно тому, что $\frac{MK}{\rho} \rightarrow 0$.

$$\begin{aligned} \frac{MK}{\rho} = \frac{|\Delta z - (A\Delta x + B\Delta y)|}{\rho} \rightarrow 0 &\Leftrightarrow |\Delta z - (A\Delta x + B\Delta y)| = o(\rho) \Leftrightarrow \\ &\Leftrightarrow \Delta z - (A\Delta x + B\Delta y) = o(\rho) \Leftrightarrow \Delta z = A\Delta x + B\Delta y + o(\rho), \end{aligned}$$

а это означает что функция $z = f(x, y)$ дифференцируема в точке (x_0, y_0) . Итак, мы доказали следующую теорему:

Теорема 9

Поверхность $z = f(x, y)$ имеет касательную плоскость в точке $M_0(x_0, y_0, z_0) \Leftrightarrow$ функция $z = f(x, y)$ дифференцируема в точке (x_0, y_0) .

По теореме 8 получаем, что: $A = f'_x(x_0, y_0)$, $B = f'_y(x_0, y_0)$.

Тогда уравнение касательной плоскости (1.16) примет вид:

$$Z - z_0 = f'_x(x_0, y_0)(X - x_0) + f'_y(x_0, y_0)(Y - y_0). \quad (1.26)$$

1.7 Производные от сложных функций

Рассмотрим функцию $u = f(x, y, z)$, определенную в некоторой открытой области D , где x, y, z являются функциями от переменной t :

$$x = \varphi(t), \quad y = \psi(t), \quad z = \chi(t),$$

где $\varphi(t)$, $\psi(t)$, $\chi(t)$ – дифференцируемые функции.

Пусть в области D существуют непрерывные производные u'_x , u'_y , u'_z . Тогда по теореме 7 приращение функции $u = f(x, y, z)$ может быть представлено в виде:

$$\Delta u = u'_x \Delta x + u'_y \Delta y + u'_z \Delta z + \alpha \Delta x + \beta \Delta y + \gamma \Delta z, \quad (1.27)$$

где $\alpha = \alpha(\sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2 + \Delta z^2})$, $\beta = \beta(\sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2 + \Delta z^2})$, $\gamma = \gamma(\sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2 + \Delta z^2})$. Так как разложение (1.27) имеет место, то функция u дифференцируема (по определению). Разделим обе части уравнения (1.27) на Δt :

$$\frac{\Delta u}{\Delta t} = u'_x \frac{\Delta x}{\Delta t} + u'_y \frac{\Delta y}{\Delta t} + u'_z \frac{\Delta z}{\Delta t} + \alpha \frac{\Delta x}{\Delta t} + \beta \frac{\Delta y}{\Delta t} + \gamma \frac{\Delta z}{\Delta t}. \quad (1.28)$$

Устремим Δt к 0. Тогда:

$$\frac{\Delta x}{\Delta t} \rightarrow x'_t, \quad \frac{\Delta y}{\Delta t} \rightarrow y'_t, \quad \frac{\Delta z}{\Delta t} \rightarrow z'_t.$$

Мы предположили, что $x = \varphi(t)$, $y = \psi(t)$, $z = \chi(t)$ – дифференцируемые функции. Следовательно, Δx , Δy , Δz будут стремиться к нулю при $\Delta t \rightarrow 0$. А значит α , β , γ также будут стремиться к нулю. Итак, в пределе при $\Delta t \rightarrow 0$ уравнение (1.28) примет следующий вид:

$$u'_t = u'_x \cdot x'_t + u'_y \cdot y'_t + u'_z \cdot z'_t. \quad (1.29)$$

Мы получили формулу для производной сложной функции. Формулу нетрудно распространить на случай функции n переменных:

$$\frac{du}{dt} = \frac{\partial u}{\partial x_1} \frac{dx_1}{dt} + \frac{\partial u}{\partial x_2} \frac{dx_2}{dt} + \dots + \frac{\partial u}{\partial x_n} \frac{dx_n}{dt}. \quad (1.30)$$

Если $x = \varphi(t, s)$, $y = \psi(t, s)$, $z = \chi(t, s)$, то формулы (1.29) и (1.30) сохраняются, только под x'_t , y'_t , z'_t нужно понимать частные производные:

$$\frac{du}{dt} = \frac{\partial u}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial u}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial t} + \frac{\partial u}{\partial z} \frac{\partial z}{\partial t}. \quad (1.31)$$

Если функция u явно зависит от t , то есть $u = u(t, x, y, z)$, то:

$$\frac{du}{dt} = \frac{\partial u}{\partial t} + \frac{\partial u}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial u}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial t} + \frac{\partial u}{\partial z} \frac{\partial z}{\partial t}. \quad (1.32)$$

1.8 Производная функции $u = (\varphi(t))^{\psi(t)}$.

Введем новые переменные. Пусть $x = \varphi(t)$, $y = \psi(t)$. Тогда функция $u = (\varphi(t))^{\psi(t)}$ примет вид: $u = u(x, y) = x^y$.

Найдем $\frac{du}{dt}$ по формуле (1.29):

$$\begin{aligned} \frac{du}{dt} &= \frac{\partial u}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial u}{\partial y} \frac{dy}{dt} = yx^{y-1} \frac{dx}{dt} + x^y \ln x \frac{dy}{dt} = \\ &= \psi(t) \cdot (\varphi(t))^{\psi(t)-1} \cdot \varphi'(t) + (\varphi(t))^{\psi(t)} \cdot \ln \varphi(t) \cdot \psi'(t) = \\ &= (\varphi(t))^{\psi(t)} \cdot \left(\psi(t) \cdot \frac{\varphi'(t)}{\varphi(t)} + \ln \varphi(t) \cdot \psi'(t) \right). \end{aligned} \quad (1.33)$$

Пример

Найдем производную от функции $u = t^{\sin t}$. Введем новые переменные.

Пусть $x = \varphi(t) = t$, $y = \psi(t) = \sin t$. Тогда:

$$\frac{du}{dt} = t^{\sin t} \left(\sin t \cdot \frac{1}{t} + \ln t \cdot \cos t \right).$$

1.9 Дифференцирование функционального определителя

Рассмотрим определитель следующего вида:

$$\begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = u(a_{11}, a_{12}, \dots, a_{nn}), \quad (1.34)$$

где $a_{ik} = a_{ik}(t)$, $1 \leq i \leq n$, $1 \leq k \leq n$.

Каждый элемент определителя является функцией от переменной t . Тогда определитель можно рассматривать как функцию $u(a_{11}, a_{12}, \dots, a_{nn})$ многих переменных (всего n^2 переменных). Найдем производную от определителя, $\frac{du}{dt}$. Для этого нам понадобится выражение для $\frac{\partial u}{\partial a_{ik}}$, $1 \leq i \leq n$, $1 \leq k \leq n$.

Разложим определитель по k -му столбцу.

$$u = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1k} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \dots & \ddots & \dots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nk} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = a_{1k}A_{1k} + a_{2k}A_{2k} + \dots + a_{nk}A_{nk}. \quad (1.35)$$

Здесь A_{jk} — алгебраическое дополнение элемента a_{jk} . Заметим, что A_{ik} при любом i не содержит a_{ik} , поскольку A_{ik} есть определитель, полученный вычеркиванием из u i -ой строки и k -го столбца, умноженного на $(-1)^{i+k}$. Таким образом, A_{ik} не содержит элементов k -го столбца, в частности, a_{ik} . Следовательно,

$$\frac{\partial u}{\partial a_{ik}} = \frac{\partial}{\partial a_{ik}} (a_{1k}A_{1k} + \dots + a_{ik}A_{ik} + \dots + a_{nk}A_{nk}) = A_{ik}. \quad (1.36)$$

Напишем формулу (1.30):

$$\begin{aligned}
 \frac{du}{dt} &= \sum_{k=1}^n \sum_{i=1}^n \frac{\partial u}{\partial a_{ik}} \cdot \frac{da_{ik}}{dt} = \sum_{k=1}^n \sum_{i=1}^n A_{ik} \frac{da_{ik}}{dt} = \\
 &= \sum_{k=1}^n \underbrace{\left(\frac{da_{1k}}{dt} A_{1k} + \frac{da_{2k}}{dt} A_{2k} + \dots + \frac{da_{nk}}{dt} A_{nk} \right)}_{\text{разложение определителя по } k\text{-му столбцу}} = \\
 &= \sum_{k=1}^n \begin{vmatrix} a_{11} & \dots & \frac{da_{1k}}{dt} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & \dots & \frac{da_{2k}}{dt} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & \dots & \frac{da_{nk}}{dt} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix}. \tag{1.37}
 \end{aligned}$$

Замечание

Аналогично можно продифференцировать определитель по всем строкам.

$$\frac{du}{dt} = \sum_{i=1}^n \begin{vmatrix} a_{11} & \dots & \dots & \dots & a_{1n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \frac{da_{i1}}{dt} & \dots & \dots & \dots & \frac{da_{in}}{dt} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & \dots & \dots & \dots & a_{nn} \end{vmatrix}. \tag{1.38}$$

1.10 Формула конечных приращений

Формулой конечных приращений называют теорему Лагранжа. Напишем ее в многомерном случае.

Теорема 10

Пусть функция $f(x, y, z)$ определена и непрерывна в замкнутой области D и имеет внутри D непрерывные частные производные f'_x, f'_y, f'_z . Пусть точки $M_0(x_0, y_0, z_0), M_1(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y, z_0 + \Delta z)$, а также соединяющий их отрезок M_0M_1 принадлежат области D . Тогда существует число $\theta : 0 < \theta < 1$, что выполнено:

$$\begin{aligned}\Delta f(x_0, y_0, z_0) &= f(M_1) - f(M_0) = f'_x(x_0 + \theta \Delta x, y_0 + \theta \Delta y, z_0 + \theta \Delta z) \Delta x + \\ &+ f'_y(x_0 + \theta \Delta x, y_0 + \theta \Delta y, z_0 + \theta \Delta z) \Delta y + f'_z(x_0 + \theta \Delta x, y_0 + \theta \Delta y, z_0 + \theta \Delta z) \Delta z.\end{aligned}\quad (1.39)$$

Доказательство:

Напишем параметрическое уравнение отрезка M_0M_1 . Пусть $0 \leq t \leq 1$. Тогда: $x = x_0 + t\Delta x$, $y = y_0 + t\Delta y$, $z = z_0 + t\Delta z$. Тогда на отрезке M_0M_1 функция $f(x, y, z)$ будет функцией только одной переменной t :

$$f(x, y, z) \Big|_{M_0M_1} = f(x_0 + t\Delta x, y_0 + t\Delta y, z_0 + t\Delta z) = g(t).$$

$$\begin{aligned}g'(t) &= f'_x(x_0 + t\Delta x, y_0 + t\Delta y, z_0 + t\Delta z) \frac{dx}{dt} + \\ &+ f'_y(x_0 + t\Delta x, y_0 + t\Delta y, z_0 + t\Delta z) \frac{dy}{dt} + \\ &+ f'_z(x_0 + t\Delta x, y_0 + t\Delta y, z_0 + t\Delta z) \frac{dz}{dt} = \\ &= f'_x(x_0 + t\Delta x, y_0 + t\Delta y, z_0 + t\Delta z) \Delta x + \\ &+ f'_y(x_0 + t\Delta x, y_0 + t\Delta y, z_0 + t\Delta z) \Delta y + \\ &+ f'_z(x_0 + t\Delta x, y_0 + t\Delta y, z_0 + t\Delta z) \Delta z.\end{aligned}$$

Функция $g(t)$ зависит только от одной переменной, значит для нее будет выполнена одномерная теорема Лагранжа, а именно: существует число $\theta : 0 < \theta < 1$, что выполнено:

$$g(1) - g(0) = g'(\theta) \cdot (1 - 0) = g'(\theta), \quad (1.40)$$

что эквивалентно:

$$\begin{aligned}g(1) - g(0) &= f'_x(x_0 + \theta \Delta x, y_0 + \theta \Delta y, z_0 + \theta \Delta z) \Delta x + \\ &+ f'_y(x_0 + \theta \Delta x, y_0 + \theta \Delta y, z_0 + \theta \Delta z) \Delta y + \\ &+ f'_z(x_0 + \theta \Delta x, y_0 + \theta \Delta y, z_0 + \theta \Delta z) \Delta z.\end{aligned}\quad (1.41)$$

С другой стороны,

$$g(1) - g(0) = f(M_1) - f(M_2). \quad (1.42)$$

Сравнивая выражения (1.41) и (1.42), получаем формулу (1.39), что и доказывает теорему. ■

1.11 Инвариантность формы первого дифференциала

Пусть $u = f(x, y, z)$, при этом переменные x, y, z сами являются функциями от t и s :

$$x = \varphi(t, s), \quad y = \psi(t, s), \quad z = \chi(t, s).$$

Пусть f, φ, ψ, χ — дифференцируемые функции. Если подставить x, y, z в выражение для $u = f(x, y, z)$, то получим функцию двух переменных: $u = u(t, s)$, для которой можно найти дифференциал:

$$du = u'_t dt + u'_s ds. \quad (1.43)$$

Если считать x, y, z независимыми переменными (то есть не связанными между собой через переменные t и s), то выражение для дифференциала примет вид:

$$du = u'_x dx + u'_y dy + u'_z dz. \quad (1.44)$$

Покажем, что выражения (1.43) и (1.44) эквивалентны друг другу. По формуле (1.29) получаем:

$$u'_t = u'_x x'_t + u'_y y'_t + u'_z z'_t, \quad (1.45)$$

$$u'_s = u'_x x'_s + u'_y y'_s + u'_z z'_s. \quad (1.46)$$

Подставим (1.45) и (1.46) в (1.43):

$$du = u'_t dt + u'_s ds = (u'_x x'_t + u'_y y'_t + u'_z z'_t) dt + (u'_x x'_s + u'_y y'_s + u'_z z'_s) ds =$$

$$= u'_x (x'_t dt + x'_s ds) + u'_y (y'_t dt + y'_s ds) + u'_z (z'_t dt + z'_s ds) = u'_x dx + u'_y dy + u'_z dz. \quad (1.47)$$

Таким образом, для дифференциала du не имеет значения, будут ли переменные x, y, z зависимыми или нет.

1.12 Производные высших порядков

Частные производные функции нескольких переменных x, y, z сами являются функциями от x, y, z . Если эти производные продифференцировать еще раз, получим частные производные второго порядка.

Обозначение

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial u}{\partial x} \right) &= \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = (u'_x)'_x = u'_{x^2} = u''_{xx}, \\ \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial u}{\partial y} \right) &= \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} = (u'_y)'_x = u'_{x^2} = u''_{yx}, \\ \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial u}{\partial x} \right) &= \frac{\partial^2 u}{\partial y \partial x} = (u'_x)'_y = u'_{x^2} = u''_{xy}. \end{aligned}$$

Замечание

Иногда в обозначении смешанной производной в виде дроби порядок дифференцирования указывают по-другому:

$$\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial u}{\partial x} \right) = \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} = (u'_x)'_y = u''_{xy}.$$

Теорема 11 (теорема о смешанных производных)

- 1) Пусть функция $f(x, y)$ определена в некоторой открытой области D .
- 2) Пусть в области D также существуют производные $f'_x, f'_y, f''_{xy}, f''_{yx}$.
- 3) Пусть производные f''_{xy} и f''_{yx} непрерывны в некоторой точке $(x_0, y_0) \in D$. Тогда в этой точке смешанные производные не зависят от порядка дифференцирования.

Доказательство:

Мы будем строить смешанные производные, используя конечные приращения функции и одномерную теорему Лагранжа. Пусть h и k – малые

числа, такие, что прямоугольник $[x_0, x_0 + h; y_0, y_0 + k] \subset D$. Введем вспомогательную функцию $\varphi(x)$ по следующему правилу:

$$\varphi(x) = \frac{f(x, y_0 + k) - f(x, y_0)}{k}. \quad (1.48)$$

Тогда

$$\varphi'(x) = \frac{f'_x(x, y_0 + k) - f'_x(x, y_0)}{k}. \quad (1.49)$$

Теперь рассмотрим функцию W , связанную с приращением функции φ :

$$W = \frac{\varphi(x_0 + h) - \varphi(x_0)}{h}. \quad (1.50)$$

Подставим формулу (1.48) для $\varphi(x)$ в выражение (1.50):

$$W = \frac{f(x_0 + h, y_0 + k) - f(x_0 + h, y_0) - f(x_0, y_0 + k) + f(x_0, y_0)}{hk}. \quad (1.51)$$

Функция $\varphi(x)$ зависит только от одной переменной. Тогда для нее можно написать одномерную теорему Лагранжа на отрезке $[x_0, x_0 + h]$: существует число θ : $0 < \theta < 1$, что выполнено:

$$\varphi(x_0 + h) - \varphi(x_0) = \varphi'(x_0 + \theta h) \cdot h. \quad (1.52)$$

Тогда

$$\begin{aligned} W &= \frac{\varphi(x_0 + h) - \varphi(x_0)}{h} \underset{\substack{\uparrow \\ (1.52)}}{=} \varphi'(x_0 + \theta h) \underset{\substack{\uparrow \\ (1.49)}}{=} \\ &= \frac{f'_x(x_0 + \theta h, y_0 + k) - f'_x(x_0 + \theta h, y_0)}{k}. \end{aligned} \quad (1.53)$$

Напишем теорему Лагранжа для функции $f'_x(x_0 + \theta h, y)$ как функции от одной переменной y на отрезке $[y_0, y_0 + k]$: существует число θ_1 :

$0 < \theta_1 < 1$, что выполнено:

$$f'_x(x_0 + \theta h, y_0 + k) - f'_x(x_0 + \theta h, y_0) = f''_{xy}(x_0 + \theta h, y_0 + \theta_1 k) \cdot k. \quad (1.54)$$

Сравнивая формулы (1.53) и (1.54), получаем, что: существуют такие

числа θ, θ_1 : $\begin{cases} 0 < \theta < 1 \\ 0 < \theta_1 < 1 \end{cases}$, что выполнено:

$$W = f''_{xy}(x_0 + \theta h, y_0 + \theta_1 k). \quad (1.55)$$

Аналогично, введя функцию $\psi(y) = \frac{f(x_0+h,y)-f(x_0,y)}{h}$, получим, что:

существуют такие числа θ_2, θ_3 :
$$\begin{cases} 0 < \theta_2 < 1 \\ 0 < \theta_3 < 1 \end{cases}, \text{ что выполнено:}$$

$$W = f''_{yx}(x_0 + \theta_2 h, y_0 + \theta_3 k). \quad (1.56)$$

Тогда из (1.55) и (1.56) получаем:

$$f''_{xy}(x_0 + \theta h, y_0 + \theta_1 k) = f''_{yx}(x_0 + \theta_2 h, y_0 + \theta_3 k). \quad (1.57)$$

Так как производные f''_{xy} и f''_{yx} непрерывны в точке (x_0, y_0) , мы можем сделать предельный переход в уравнении (1.57) при $h \rightarrow 0, k \rightarrow 0$:

$$f''_{xy}(x_0, y_0) = f''_{yx}(x_0, y_0). \quad (1.58)$$

■

Замечание

Теорема 11 о смешанных производных будет верна для смешанных производных любого порядка, а не только второго.

1.13 Дифференциалы высших порядков

Рассмотрим функцию $u = f(x_1, x_2, \dots, x_n)$, заданную в области D . Пусть эта функция имеет непрерывные частные производные первого порядка. Тогда дифференциал du имеет следующий вид:

$$du = \frac{\partial u}{\partial x_1} dx_1 + \dots + \frac{\partial u}{\partial x_n} dx_n. \quad (1.59)$$

Здесь dx_1, dx_2, \dots, dx_n – произвольные приращения независимых переменных x_1, x_2, \dots, x_n .

Как видим из формулы (1.59), du есть функция от переменных x_1, x_2, \dots, x_n . Если мы предположим, что функция u имеет производные второго порядка, то можно найти дифференциал от дифференциала du . Он называется дифференциалом второго порядка от функции u и обозначается символом d^2u . Заметим, что дифференциалы dx_1, dx_2, \dots, dx_n

мы считаем постоянными величинами. Тогда:

$$\begin{aligned} d^2u &= d(du) = d\left(\frac{\partial u}{\partial x_1}dx_1 + \dots + \frac{\partial u}{\partial x_n}dx_n\right) = \\ &= d\left(\frac{\partial u}{\partial x_1}\right)dx_1 + d\left(\frac{\partial u}{\partial x_2}\right)dx_2 + \dots + d\left(\frac{\partial u}{\partial x_n}\right)dx_n, \end{aligned}$$

что эквивалентно:

$$\begin{aligned} d^2u &= \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x_1^2}dx_1 + \frac{\partial^2 u}{\partial x_1\partial x_2}dx_2 + \dots + \frac{\partial^2 u}{\partial x_1\partial x_n}dx_n\right) \cdot dx_1 + \\ &+ \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x_2\partial x_1}dx_1 + \frac{\partial^2 u}{\partial x_2^2}dx_2 + \dots + \frac{\partial^2 u}{\partial x_2\partial x_n}dx_n\right) \cdot dx_2 + \dots \\ &\dots + \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x_n\partial x_1}dx_1 + \frac{\partial^2 u}{\partial x_n\partial x_2}dx_2 + \dots + \frac{\partial^2 u}{\partial x_n^2}dx_n\right) \cdot dx_n = \\ &= \frac{\partial^2 u}{\partial x_1^2}dx_1^2 + \frac{\partial^2 u}{\partial x_2^2}dx_2^2 + \dots + \frac{\partial^2 u}{\partial x_n^2}dx_n^2 + \\ &+ 2\frac{\partial^2 u}{\partial x_1\partial x_2}dx_1dx_2 + 2\frac{\partial^2 u}{\partial x_1\partial x_3}dx_1dx_3 + \dots + 2\frac{\partial^2 u}{\partial x_1\partial x_n}dx_1dx_n + \\ &+ 2\frac{\partial^2 u}{\partial x_2\partial x_3}dx_2dx_3 + \dots + 2\frac{\partial^2 u}{\partial x_{n-1}\partial x_n}dx_{n-1}dx_n. \end{aligned}$$

Аналогично определяются дифференциалы следующих порядков:

$$d^3u = d(d^2u), \dots, d^n u = d(d^{n-1}u).$$

Для упрощения записи дифференциалов используют следующую символическую запись:

$$\begin{aligned} du &= \left(\frac{\partial}{\partial x_1}dx_1 + \dots + \frac{\partial}{\partial x_n}dx_n\right)u, \\ d^2u &= \left(\frac{\partial}{\partial x_1}dx_1 + \dots + \frac{\partial}{\partial x_n}dx_n\right)^2 u. \end{aligned}$$

Третий и последующие дифференциалы записываются аналогично:

$$d^n u = \left(\frac{\partial}{\partial x_1}dx_1 + \dots + \frac{\partial}{\partial x_n}dx_n\right)^n u. \quad (1.60)$$

Формулу (1.60) можно доказать по индукции. Не будем здесь приводить это доказательство.

Теорема 12

Дифференциалы порядка выше первого не обладают свойством инвариантности формы.

Доказательство:

Пусть дифференциалы dx_1, dx_2, \dots, dx_n не постоянны, то есть сами являются функциями. Тогда:

$$\begin{aligned} d^2u &= d\left(\frac{\partial u}{\partial x_1}\right)dx_1 + \dots + d\left(\frac{\partial u}{\partial x_n}\right)dx_n + \frac{\partial u}{\partial x_1}d(dx_1) + \dots + \frac{\partial u}{\partial x_n}d(dx_n) = \\ &= \left(\frac{\partial}{\partial x_1}dx_1 + \dots + \frac{\partial}{\partial x_n}dx_n\right)^2 u + \frac{\partial u}{\partial x_1} \cdot d^2x_1 + \frac{\partial u}{\partial x_2} \cdot d^2x_2 + \dots + \frac{\partial u}{\partial x_n} \cdot d^2x_n. \end{aligned} \quad (1.61)$$

Таким образом, высшие дифференциалы не обладают свойством инвариантности формы.

■

Замечание Коши

Рассмотрим частный случай, когда x_1, x_2, \dots, x_n являются линейными функциями от t_1, t_2, \dots, t_n :

$$x_i = \alpha_{i1}t_1 + \alpha_{i2}t_2 + \dots + \alpha_{im}t_m + \beta_i. \quad (1.62)$$

Тогда

$$dx_i = \alpha_{i1}dt_1 + \alpha_{i2}dt_2 + \dots + \alpha_{im}dt_m, \quad (1.63)$$

то есть dx_i являются постоянными величинами, а значит $d^2x_i = 0$. Таким образом, если x_1, x_2, \dots, x_n зависят от других переменных линейно, то инвариантность есть.

1.14 Формула Тейлора

Согласно одномерной формуле Тейлора, если у функции $F(t)$ существуют производные вплоть до $(n+1)$ -го порядка включительно, то она может быть разложена по формуле Тейлора:

$$F(t) = F(t_0) + F'(t_0) \cdot (t-t_0) + \frac{1}{2!}F''(t_0)(t-t_0)^2 + \dots + \frac{1}{n!}F^{(n)}(t_0) \cdot (t-t_0)^n +$$

$$+\frac{1}{(n+1)!}F^{(n+1)}(t_0+\theta(t-t_0))\cdot(t-t_0)^{n+1}, \quad 0 < \theta < 1. \quad (1.64)$$

Пусть $t-t_0 = \Delta t = dt$, $F(t) - F(t_0) = \Delta F(t_0)$. Тогда формулу Тейлора (1.64) можно переписать в следующем виде:

$$\begin{aligned} \Delta F(t_0) = dF(t_0) + \frac{1}{2!}d^2F(t_0) + \dots + \frac{1}{n!}d^nF(t_0) + \\ + \frac{1}{(n+1)!}d^{n+1}F(t_0 + \theta\Delta t), \quad 0 < \theta < 1. \end{aligned} \quad (1.65)$$

Заметим, что при этом $dt = t - t_0 = \Delta t$.

Формулу Тейлора, записанную в форме (1.65), можно распространить на случай функции нескольких переменных. Рассмотрим функцию двух переменных $f(x, y)$. Пусть в окрестности некоторой точки (x_0, y_0) она имеет непрерывные производные вплоть до $(n+1)$ -го порядка включительно. Предположим также, что отрезок, соединяющий точки (x_0, y_0) и $(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y)$, целиком лежит в рассматриваемой окрестности точки (x_0, y_0) . Тогда:

$$\begin{aligned} \Delta f(x_0, y_0) = f(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y) - f(x_0, y_0) = df(x_0, y_0) + \frac{1}{2!}d^2f(x_0, y_0) + \dots \\ \dots + \frac{1}{n!}d^n f(x_0, y_0) + \frac{1}{(n+1)!}d^{n+1}f(x_0 + \theta\Delta x, y_0 + \theta\Delta y), \quad 0 < \theta < 1, \end{aligned} \quad (1.66)$$

причем $\Delta x = dx$, $\Delta y = dy$.

Докажем формулу (1.66). Введем новую переменную t следующим образом:

$$x = x_0 + t \cdot \Delta x, \quad y = y_0 + t \cdot \Delta y, \quad 0 \leq t \leq 1. \quad (1.67)$$

Подставим x и y в функцию $f(x, y)$. Мы получим новую функцию $F(t)$, зависящую только от одной переменной t :

$$F(t) = f(x_0 + t \cdot \Delta x, y_0 + t \Delta y). \quad (1.68)$$

Формулы (1.67) параметрически задают отрезок, соединяющий точки $M_0(x_0, y_0)$ и $M_1(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y)$. Тогда вместо приращения функции двух переменных $\Delta f(x_0, y_0)$ мы можем рассматривать приращение

функции одной переменной $F(t)$ ибо эти приращения равны. Но для функции одной переменной $F(t)$ можно применить одномерную формулу Тейлора:

$$\begin{aligned} \Delta F(0) = F(1) - F(0) &= dF(0) + \frac{1}{2!}d^2F(0) + \dots + \frac{1}{n!}d^nF(0) + \\ &+ \frac{1}{(n+1)!}d^{n+1}F(\theta), \quad 0 < \theta < 1, \end{aligned} \quad (1.69)$$

при этом $dt = \Delta t = 1 - 0 = 1$.

Теперь воспользуемся замечанием Коши. При линейной замене переменных высшие дифференциалы будут обладать свойством инвариантности формы. Тогда:

$$dF(0) = f'_x(x_0, y_0)dx + f'_y(x_0, y_0)dy = df(x_0, y_0),$$

$$d^2F(0) = f''_{xx}dx^2 + 2f''_{xy}dx dy + f''_{yy}dy^2 = d^2f(x_0, y_0),$$

и так далее. Для $(n+1)$ -го дифференциала получим следующую формулу:

$$d^{n+1}F(\theta) = d^{n+1}f(x_0 + \theta\Delta x, y_0 + \theta\Delta y),$$

что и доказывает формулу (1.66). Заметим, что здесь дифференциалы dx и dy совпадают с ранее взятыми приращениями Δx и Δy :

$$dx = \Delta x \cdot dt = \Delta x, \quad dy = \Delta y \cdot dt = \Delta y.$$

1.15 Экстремумы функции нескольких переменных

Пусть $P_0(x_1^0, \dots, x_n^0)$ – внутренняя точка области определения функции $f(x_1, \dots, x_n)$.

Определение

Функция $u = f(P)$ имеет максимум (минимум) в точке $P_0(x_1^0, \dots, x_n^0)$, если существует окрестность точки P_0 для всех точек $P(x_1, \dots, x_n)$ которой выполняется неравенство $f(P) \leq f(P_0)$ ($f(P) \geq f(P_0)$).

Замечание

Достаточные условия экстремума функции двух переменных

Пусть (x_0, y_0) – стационарная точка функции $f(x, y)$. Предположим также, что функция $f(x, y)$ определена, непрерывна и имеет непрерывные частные производные первого и второго порядков в окрестности точки (x_0, y_0) . В стационарной точке (x_0, y_0) будут выполнены условия:

$$f'_x(x_0, y_0) = 0, \quad f'_y(x_0, y_0) = 0. \quad (1.72)$$

Рассмотрим разность $\Delta = f(x, y) - f(x_0, y_0)$ и разложим ее по формуле Тейлора, взяв первые два члена. Первый член будет равен нулю, так как точка (x_0, y_0) – стационарная. Тогда:

$$\begin{aligned} \Delta = \frac{1}{2!} & \left(f''_{xx}(x_0 + \theta\Delta x, y_0 + \theta\Delta y)\Delta x^2 + 2f''_{xy}(x_0 + \theta\Delta x, y_0 + \theta\Delta y)\Delta x\Delta y + \right. \\ & \left. + f''_{yy}(x_0 + \theta\Delta x, y_0 + \theta\Delta y)\Delta y^2 \right). \end{aligned}$$

Здесь $0 < \theta < 1$, $\Delta x = x - x_0$, $\Delta y = y - y_0$. Введем обозначения для значений производных в точке (x_0, y_0) :

$$a_{11} = f''_{xx}(x_0, y_0), \quad a_{12} = f''_{xy}(x_0, y_0), \quad a_{22} = f''_{yy}(x_0, y_0). \quad (1.73)$$

В сдвинутой точке $(x_0 + \theta\Delta x, y_0 + \theta\Delta y)$ положим

$$f''_{xx}(x_0 + \theta\Delta x, y_0 + \theta\Delta y) = a_{11} + \alpha_{11},$$

$$f''_{xy}(x_0 + \theta\Delta x, y_0 + \theta\Delta y) = a_{12} + \alpha_{12},$$

$$f''_{yy}(x_0 + \theta\Delta x, y_0 + \theta\Delta y) = a_{22} + \alpha_{22},$$

где $\alpha_{11} = \alpha_{11}(\sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2})$, $\alpha_{12} = \alpha_{12}(\sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2})$, $\alpha_{22} = \alpha_{22}(\sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2})$ – бесконечно малые при $\Delta x \rightarrow 0$, $\Delta y \rightarrow 0$.

С учетом введенных обозначений, разность Δ примет вид:

$$\Delta = \frac{1}{2} \left(a_{11}\Delta x^2 + 2a_{12}\Delta x\Delta y + a_{22}\Delta y^2 + \alpha_{11}\Delta x^2 + 2\alpha_{12}\Delta x\Delta y + \alpha_{22}\Delta y^2 \right). \quad (1.74)$$

Как будет показано в дальнейшем, поведение разности Δ зависит от знака выражения $a_{11}a_{22} - a_{12}^2$. Введем полярные координаты, взяв за начало координат точку (x_0, y_0) и проведя через нее полярную ось параллельно оси OX :

$$\begin{cases} \Delta x = \rho \cos \varphi, \\ \Delta y = \rho \sin \varphi. \end{cases} \quad (1.75)$$

Тогда расстояние между точками (x_0, y_0) и (x, y) примет вид:

$\rho = \sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2}$. Перепишем выражение для Δ в новых координатах:

$$\begin{aligned} \Delta = \frac{\rho^2}{2} & \left((a_{11} \cos^2 \varphi + 2a_{12} \cos \varphi \sin \varphi + a_{22} \sin^2 \varphi) + \right. \\ & \left. + (\alpha_{11}(\rho) \cos^2 \varphi + 2\alpha_{12}(\rho) \cos \varphi \sin \varphi + \alpha_{22}(\rho) \sin^2 \varphi) \right). \end{aligned} \quad (1.76)$$

Рассмотрим различные случаи для знака выражения $a_{11}a_{22} - a_{12}^2$.

1 случай. $a_{11}a_{22} - a_{12}^2 > 0$. Для выполнения этого неравенства необходимо чтобы было выполнено: $a_{11}a_{22} > 0$, следовательно $a_{11} \neq 0$. Тогда первый трехчлен в скобках можно представить в виде:

$$\frac{1}{a_{11}} \left(\underbrace{(a_{11} \cos \varphi + a_{12} \sin \varphi)^2}_{>0} + \underbrace{(a_{11}a_{22} - a_{12}^2) \sin^2 \varphi}_{>0} \right), \quad (1.77)$$

то есть это выражение при всех φ сохраняет знак коэффициента a_{11} . Следовательно, его абсолютная величина как непрерывная по φ функция на замкнутом промежутке $[0, 2\pi]$ достигает своего наименьшего значения m (по второй теореме Вейерштрасса):

$$|a_{11} \cos^2 \varphi + 2a_{12} \cos \varphi \sin \varphi + a_{22} \sin^2 \varphi| \geq m > 0. \quad (1.78)$$

С другой стороны, $\alpha_{11}(\rho)$, $\alpha_{12}(\rho)$, $\alpha_{22}(\rho)$ – бесконечно малые величины, а значит в некоторой окрестности точки (x_0, y_0) будет выполнено:

$$\begin{aligned} |\alpha_{11}(\rho) \cos^2 \varphi + 2\alpha_{12}(\rho) \cos \varphi \sin \varphi + \alpha_{22}(\rho) \sin^2 \varphi| & \leq \\ & \leq |\alpha_{11}(\rho)| + 2|\alpha_{12}(\rho)| + |\alpha_{22}(\rho)| < m \end{aligned}$$

для любого φ при достаточно малых ρ . Тогда из оценок (1.77) и (1.78) получаем, что разность Δ будет сохранять знак a_{11} в некоторой окрестности точки (x_0, y_0) . Подведем итог. Если $a_{11} > 0$, то $\Delta > 0$ и в точке (x_0, y_0) достигается минимум. Если $a_{11} < 0$, то $\Delta < 0$ и в точке (x_0, y_0) будет максимум.

2 случай. $a_{11}a_{22} - a_{12}^2 < 0$.

а) $a_{11} \neq 0$. Тогда при $\varphi = \varphi_1 = 0$ выражение в скобках в (1.77) сведется к a_{11}^2 , то есть будет положительно. Если же определить $\varphi = \varphi_2$ из условия:

$$a_{11} \cos \varphi_2 + a_{12} \sin \varphi_2 = 0, \quad \text{где } \sin \varphi_2 \neq 0,$$

то выражение в скобках в (1.77) сведется к $(a_{11}a_{22} - a_{12}^2) \sin^2 \varphi_2$ и будет отрицательно. При достаточно малых ρ второй трехчлен в формуле (1.76) для Δ будет сколь угодно мал и знак Δ определится знаком первого трехчлена. Таким образом, в любой окрестности точки (x_0, y_0) найдутся лучи $\varphi = \varphi_1$ и $\varphi = \varphi_2$, на которых Δ будет иметь значения разных знаков. А значит экстремума в точке (x_0, y_0) быть не может.

б) $a_{11} = 0$. Тогда первый трехчлен в скобках в формуле (1.76) для Δ сведется к выражению:

$$2a_{12} \cos \varphi \sin \varphi + a_{22} \sin^2 \varphi = \sin \varphi (2a_{12} \cos \varphi + a_{22} \sin \varphi).$$

Так как $a_{12} \neq 0$ (ибо мы рассматриваем случай $a_{11}a_{22} - a_{12}^2 < 0$, $a_{11} = 0$), то можно найти угол $\varphi_1 \neq 0$, для которого будет выполнено:

$$|a_{22}| |\sin \varphi_1| < 2|a_{12}| |\cos \varphi_1|.$$

Но тогда при $\varphi = \varphi_1$ и $\varphi = -\varphi_1$ трехчлен будет иметь противоположные знаки, то есть нашлись направления на которых Δ принимает разные знаки и экстремума в точке (x_0, y_0) быть не может. ■

Теорема 14 (Достаточные условия экстремума)

Если $a_{11}a_{22} - a_{12}^2 > 0$, то в рассматриваемой стационарной точке (x_0, y_0) функция $f(x, y)$ имеет экстремум: максимум при $a_{11} < 0$ и минимум при

$a_{11} > 0$. Если $a_{11}a_{22} - a_{12}^2 < 0$, то экстремума нет.

Замечание

Случай $a_{11}a_{22} - a_{12}^2 = 0$ не рассмотрен. Здесь для решения вопроса нужно использовать высшие производные.

Достаточные условия экстремума. Случай n переменных.

Рассмотрим теперь общий случай. Пусть функция $f(x_1, \dots, x_n)$ определена, непрерывна и имеет непрерывные производные первого и второго порядков в окрестности некоторой стационарной точки (x_1^0, \dots, x_n^0) . Разложим разность $\Delta = f(x_1, \dots, x_n) - f(x_1^0, \dots, x_n^0)$ по формуле Тейлора, взяв первые два члена. Первый член будет равен нулю, так как точка (x_0, y_0) – стационарная. Тогда:

$$\Delta = \frac{1}{2} \sum_{i,k=1}^n f''_{x_i x_k} (x_1^0 + \theta \Delta x_1, \dots, x_n^0 + \theta \Delta x_n) \Delta x_i \Delta x_k.$$

Здесь $0 < \theta < 1$, $\Delta x_i = x_i - x_i^0$. Введем обозначения для значений производных в точке (x_1^0, \dots, x_n^0) :

$$f''_{x_i x_k} (x_1^0, \dots, x_n^0) = a_{ik}, \quad i, k = 1, 2, \dots, n. \quad (1.79)$$

Кроме того, положим

$$f''_{x_i x_k} (x_1^0 + \theta \Delta x_1, \dots, x_n^0 + \theta \Delta x_n) = a_{ik} + \alpha_{ik},$$

где $\alpha_{ik} = \alpha_{ik} \left(\sqrt{\Delta x_1^2 + \dots + \Delta x_n^2} \right)$ – бесконечно малые при $\Delta x_1 \rightarrow 0, \dots, \Delta x_n \rightarrow 0$. Ясно, что $a_{ik} = a_{ki}$, $\alpha_{ik} = \alpha_{ki}$.

С учетом введенных обозначений, разность Δ примет вид:

$$\Delta = \frac{1}{2} \left(\sum_{i,k=1}^n a_{ik} \Delta x_i \Delta x_k + \sum_{i,k=1}^n \alpha_{ik} \Delta x_i \Delta x_k \right). \quad (1.80)$$

Первая из сумм – это второй дифференциал функции f в рассматриваемой точке. Такую функцию называют квадратичной формой от переменных $\Delta x_1, \dots, \Delta x_n$.

Определение

Квадратичную форму

$$\sum_{i,k=1}^n a_{ik} y_i y_k, \quad a_{ik} = a_{ki}, \quad (1.81)$$

называют положительно определенной (отрицательно определенной), если она имеет положительные (отрицательные) значения при всех значениях аргументов, не равных одновременно нулю. Например, форма

$$-2\Delta x_1^2 + 4\Delta x_1 \Delta x_2 - 3\Delta x_2^2 - 3\Delta x_3^2 = -2(\Delta x_1 - \Delta x_2)^2 - \Delta x_2^2 - 3\Delta x_3^2$$

будет отрицательно определенной.

Теорема 15 (Критерий Сильвестра)

Для того, чтобы квадратичная форма была положительно (отрицательно) определенной, необходимо и достаточно, чтобы выполнялась цепочка неравенств:

$$a_{11} > 0, \quad \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} > 0, \quad \dots, \quad \begin{vmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix} > 0. \quad (1.82)$$

Так как отрицательно определенная форма при изменении знака всех ее членов перейдет в положительно определенную, то, учитывая особенности вынесения знака из определителя, несложно получить характеристику отрицательной формы:

$$a_{11} < 0, \quad \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} > 0, \quad \dots, \quad (-1)^n \begin{vmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix} > 0. \quad (1.83)$$

Критерий доказывается в курсе линейной алгебры.

Теорема 16 (Достаточные условия экстремума функции n переменных)

Если второй дифференциал, то есть квадратичная форма

$$\sum_{i,k=1}^n a_{ik} \Delta x_i \Delta x_k, \quad \text{где } a_{ik} = f''_{x_i x_k}(x_1^0, \dots, x_n^0) \quad (1.84)$$

оказывается положительно определенной, то в проверяемой стационарной точке (x_1^0, \dots, x_n^0) будет минимум (максимум).

Доказательство:

Введем расстояние между точками $P_0(x_1^0, \dots, x_n^0)$ и $P(x_1, \dots, x_n)$:

$$\rho = \sqrt{\Delta x_1^2 + \dots + \Delta x_n^2}.$$

Введем обозначение:

$$\frac{\Delta x_i}{\rho} = \xi_i, \quad i = 1, 2, \dots, n.$$

Тогда выражение для Δ примет вид:

$$\Delta = \frac{\rho^2}{2} \left(\sum_{i,k=1}^n a_{ik} \xi_i \xi_k + \sum_{i,k=1}^n \alpha_{ik} \xi_i \xi_k \right). \quad (1.85)$$

Числа ξ_i не обращаются в нуль одновременно, поэтому если форма (1.84) положительно определенная, то первая сумма в формуле (1.85) также будет положительной. Более того, так как

$$\sum_{i=1}^n \xi_i^2 = 1, \quad (1.86)$$

то найдется такое положительное число m , что для любого ξ_i будет выполнено:

$$\sum_{i,k=1}^n a_{ik} \xi_i \xi_k \geq m. \quad (1.87)$$

Объясним последнее неравенство. Данная сумма представляет собой непрерывную функцию от аргументов ξ_i во всем пространстве, в частности, на множестве M тех точек, которые представляют собой сферическую поверхность, определяемую соотношением (1.86). Множество M замкнутое (то есть содержит все свои точки сгущения). Следовательно, по второй теореме Вейерштрасса сумма из формулы (1.87) будет достигать на множестве M своего наименьшего значения, причем это значение будет положительным (как и все значения в M).

С другой стороны, вторая сумма в (1.85) при достаточно малых ρ будет меньше числа m , то есть вся скобка будет положительной величиной. Таким образом, в достаточно малой сфере с центром в точке (x_1^0, \dots, x_n^0) разность Δ будет положительна, то есть в этой точке функция $f(x_1, \dots, x_n)$ имеет минимум.

Аналогично доказывается случай, когда форма (1.84) будет отрицательно определенной.

■

Условия отсутствия экстремума

Квадратичная форма (1.81) называется неопределенной, если она может принимать значения противоположных знаков. Приведем пример. Рассмотрим квадратичную форму

$$8y_1^2 + y_2^2 + y_3^2 - y_1y_2 - y_1y_3 - 6y_2y_3.$$

При $y_1 = 5, y_2 = 1, y_3 = 1$ значение формы равно $+186$.

При $y_1 = 0, y_2 = 5, y_3 = 6$ значение формы равно -119 .

Теперь мы можем дополнить теорему 16 о достаточных условиях экстремума функции n переменных.

Замечание к теореме 16

Если квадратичная форма будет неопределенной, то в проверяемой стационарной точке (x_1^0, \dots, x_n^0) нет экстремума.

Доказательство:

Пусть при $\Delta x_i = h_i, \quad i = 1, 2, \dots, n$ форма (1.84) принимает положительное значение:

$$\sum_{i,k=1}^n a_{ik} h_i h_k > 0, \quad (1.88)$$

а при $\Delta x_i = g_i, \quad i = 1, 2, \dots, n$ — отрицательное:

$$\sum_{i,k=1}^n a_{ik} g_i g_k < 0. \quad (1.89)$$

Зададим прямую, проходящую через две точки (x_1^0, \dots, x_n^0) и $(x_1^0 + h_1, \dots, x_n^0 + h_n)$:

$$\Delta x_i = h_i t, \quad 0 < t \leq 1, \quad i = 1, 2, \dots, n.$$

В формуле (1.80) для Δ вынесем за скобки t^2 :

$$\Delta = \frac{t^2}{2} \left(\sum_{i,k=1}^n a_{ik} h_i h_k + \sum_{i,k=1}^n \alpha_{ik} h_i h_k \right). \quad (1.90)$$

Первая сумма в скобках есть некоторое положительное число (в силу (1.88)). Вторая сумма будет сколь угодно мала при $\Delta x_i \rightarrow 0$. Следовательно, Δ будет положительным, то есть в некоторой окрестности точки (x_1^0, \dots, x_n^0) будет выполнено:

$$f(x_1, \dots, x_n) > f(x_1^0, \dots, x_n^0).$$

С другой стороны, если взять другую прямую, соединяющую две точки (x_1^0, \dots, x_n^0) и $(x_1^0 + g_1, \dots, x_n^0 + g_n)$:

$$\Delta x_i = g_i t, \quad 0 < t \leq 1, \quad i = 1, 2, \dots, n,$$

то в ее точках в некоторой окрестности точки (x_1^0, \dots, x_n^0) будет выполнено:

$$f(x_1, \dots, x_n) < f(x_1^0, \dots, x_n^0).$$

Таким образом, мы доказали, что в проверяемой стационарной точке не может быть ни максимума, ни минимума. ■

Замечание

Может оказаться, что форма не может принимать значения разных знаков, но при этом не является определенной, так как обращается в нуль не только при нулевых значениях аргументов. Например, форма

$$-y_1^2 + 2y_1y_2 - y_2^2 - y_3^2 = -(y_1 + y_2)^2 - y_3^2 \leq 0$$

положительных значений не принимает, но обращается в нуль при $y_3 = 0, y_1 = y_2 \neq 0$.

В случае полуопределенной квадратичной формы экстремум функции может быть, а может и не быть. Это зависит от поведения высших производных. Данный случай мы изучать не будем.

1.16 Наибольшее и наименьшее значения функции

Пусть функция $u = f(x_1, \dots, x_n)$ определена и непрерывна в некоторой ограниченной замкнутой области D и имеет в этой области конечные частные производные. Тогда по второй теореме Вейерштрасса в этой области найдется точка (x_1^0, \dots, x_n^0) , в которой функция достигает своего наибольшего (наименьшего) значения. Если эта точка лежит внутри области D , то в ней будет достигнут экстремум-максимум (минимум). Однако, своего наибольшего (наименьшего) значения функция может достигать и на границе области. Поэтому алгоритм действий таков. Сначала нужно найти все внутренние точки, подозрительные на экстремум и вычислить в них значения функции. Затем эти значения сравниваются со значениями функции на границе области, из них выбирается наибольшее и наименьшее.

Пример

Найдем наибольшее значение функции $u = \sin x + \sin y - \sin(x + y)$ в прямоугольной области: $0 \leq x \leq \pi$, $0 \leq y \leq \pi$.

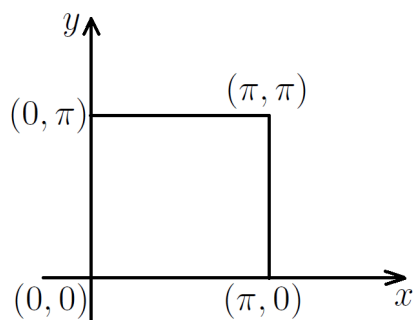


Рис. 4: Область $0 \leq x \leq \pi$, $0 \leq y \leq \pi$.

Для начала из необходимого условия экстремума определим стационар-

ные точки:

$$\begin{aligned} \begin{cases} u'_x = \cos x - \cos(x+y) = 0 \\ u'_y = \cos y - \cos(x+y) = 0 \end{cases} &\Leftrightarrow \begin{cases} \cos x = \cos y \\ \cos(x+y) = \cos x \end{cases} \Leftrightarrow \\ \begin{cases} x = y \\ \cos 2x = \cos x \end{cases} &\Leftrightarrow \begin{cases} x = y \\ 2\cos^2 x - \cos x - 1 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = y, \\ \cos x = -\frac{1}{2}, \end{cases} \end{aligned} \quad (1.91)$$

то есть $x = y = \frac{2\pi}{3}$. Значение функции в стационарной точке:

$$u\left(\frac{2\pi}{3}, \frac{2\pi}{3}\right) = \frac{3\sqrt{3}}{2}.$$

Посчитаем значения функции на границах области. На прямых $x = 0$ и $y = 0$ функция будет равна 0.

$$x = \pi : u = 2 \sin y \Rightarrow u' = 2 \cos y = 0 \Rightarrow y = \frac{\pi}{2} \Rightarrow u\left(\pi, \frac{\pi}{2}\right) = 2.$$

$$y = \pi : u = 2 \sin x \Rightarrow u' = 2 \cos x = 0 \Rightarrow x = \frac{\pi}{2} \Rightarrow u\left(\pi, \frac{\pi}{2}\right) = 2.$$

В угловых точках: $u(0, 0) = u(0, \pi) = u(\pi, 0) = u(\pi, \pi) = 0$. Сравнивая все найденные значения функции, получаем, что:

$$u_{\text{наибольшее}} = \frac{3\sqrt{3}}{2}, \quad \text{достигается в точке } \left(\frac{2\pi}{3}, \frac{2\pi}{3}\right).$$

1.17 Неявные функции

Рассмотрим функцию двух переменных $F(x, y)$, заданную в некоторой области D , для которой выполнено уравнение:

$$F(x, y) = 0. \quad (1.92)$$

Если для любого x существует одно или несколько значений y таких, что (x, y) удовлетворяет уравнению (1.92), то говорят, что уравнение (1.92) определяет однозначную или многозначную функцию $y = f(x)$, для которой будет выполнено:

$$F(x, f(x)) = 0. \quad (1.93)$$

Пример 1

Рассмотрим эллипс:

$$F(x, y) = \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - 1 = 0. \quad (1.94)$$

Решение уравнения (1.94) представляет из себя двузначную функцию от x на отрезке $[-a, a]$:

$$y = \pm \frac{b}{a} \sqrt{a^2 - x^2}. \quad (1.95)$$

Здесь удалось получить явное аналитическое выражение для функции $y = f(x)$. Такое выражение удастся получить не всегда.

Пример 2

$$y \sin x + x \cos y = 0. \quad (1.96)$$

Здесь явное выражение для функции получить не удастся.

Определение

Функция $y = f(x)$ называется неявной, если она задана при помощи неразрешенного относительно y уравнения (1.92).

Теорема 17 (Теорема о неявной функции)

Пусть для функции $F(x, y)$ выполнены следующие условия:

- 1) Функция $F(x, y)$ определена и непрерывна в прямоугольнике $D = [x_0 - \Delta, x_0 + \Delta; y_0 - \Delta', y_0 + \Delta']$.
- 2) Частные производные существуют и непрерывны в D .
- 3) $F(x_0, y_0) = 0$.
- 4) $F'_y(x_0, y_0) \neq 0$.

Тогда:

- а) В окрестности точки (x_0, y_0) уравнение $F(x, y) = 0$ определяет однозначную функцию $y = f(x)$.
- б) При $x = x_0$: $f(x_0) = y_0$.
- в) Функция $f(x)$ непрерывна.
- г) Функция $f(x)$ имеет непрерывную производную.

Оставим эту теорему без доказательства.

Замечание

Важность условия 4 показывает пример 1.

$$F(x, y) = \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - 1.$$

Тогда $F'_y = \frac{2}{b^2}y$, то есть $F'_y \neq 0$ всюду кроме вершин большой оси эллипса: $(-a, 0)$ и $(a, 0)$.

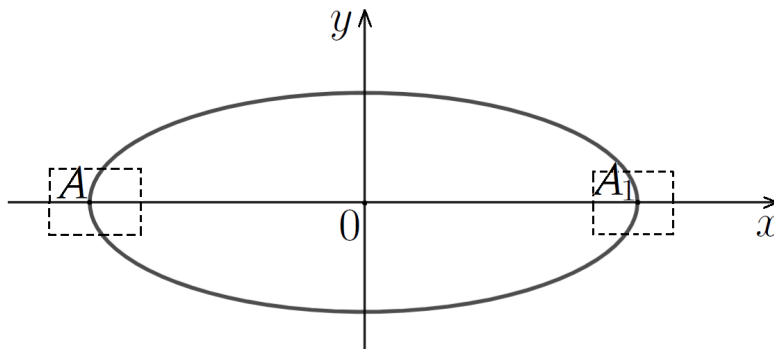


Рис. 5: Эллипс. Иллюстрация к примеру 1

В окрестностях точек A и A_1 (выделены пунктирными прямоугольниками на рисунке) эллипс не задает однозначно функцию $y = f(x)$, поскольку в любых сколь угодно малых окрестностях этих точек у уравнения будет два решения:

$$y = \pm \frac{b}{a} \sqrt{a^2 - x^2}.$$

Производные от неявно заданной функции

Пусть в некоторой области D выполнены условия теоремы о неявной функции. Тогда в этой области можно найти производную y'_x от неявно заданной функции. Продифференцируем уравнение $F(x, y) = 0$ по переменной x :

$$F'_x(x, y) + F'_y(x, y) \cdot y'_x = 0 \Leftrightarrow y'_x = -\frac{F'_x(x, y)}{F'_y(x, y)}. \quad (1.97)$$

Если предположить существование непрерывных вторых производных F''_{xx} , F''_{xy} , F''_{yx} , F''_{yy} , то можно найти вторую производную y''_{xx} , продифференцировав соотношение (1.97):

$$y''_{xx} = -\frac{(F''_{xx} + F''_{xy} \cdot y'_x)F'_y - (F''_{yx} + F''_{yy} \cdot y'_x)F'_x}{(F'_y)^2}. \quad (1.98)$$

Теорема 18 (Система m неявных функций $n + m$ переменных)

Предположим, что:

1) Функции F_1, \dots, F_m определены и непрерывны в $(n + m)$ -мерном прямоугольном параллелепипеде

$$D = [x_1^0 - \Delta_1, x_1^0 + \Delta_1; \dots x_n^0 - \Delta_n, x_n^0 + \Delta_n; y_1^0 - \Delta'_1, y_1^0 + \Delta'_1; \dots y_m^0 - \Delta'_m, y_m^0 + \Delta'_m]$$

с центром в точке $(x_1^0, \dots, x_n^0; y_1^0, \dots, y_m^0)$.

2) Частные производные от этих функций в D существуют и непрерывны по всем аргументам.

3) Точка (x_1^0, \dots, y_m^0) удовлетворяет системе (1.101).

4) Якобиан $J \neq 0$ в точке (x_1^0, \dots, y_m^0) .

Тогда:

а) В окрестности точки (x_1^0, \dots, y_m^0) система уравнений (1.101)

определяет y_1, \dots, y_m как однозначные функции от x_1, \dots, x_n :

$$y_1 = f_1(x_1, \dots, x_n), \dots, y_m = f_m(x_1, \dots, x_n).$$

б) При $x_1 = x_1^0, \dots, x_n = x_n^0$ эти функции равны, соответственно y_1^0, \dots, y_m^0 .

в) Функции f_1, \dots, f_m непрерывны.

г) Функции f_1, \dots, f_m имеют непрерывные частные производные по всем аргументам.

Эту теорему также оставим без доказательства.

1.18 Условный экстремум

Рассмотрим вопрос об экстремуме функции $f(x_1, \dots, x_{n+m})$ в предположении, что переменные x_1, \dots, x_{n+m} подчинены m уравнениям связи:

$$\Phi_i(x_1, \dots, x_n, x_{n+1}, \dots, x_{n+m}) = 0, \quad i = 1, 2, \dots, m. \quad (1.103)$$

Определение

Говорят, что в точке $M_0(x_1^0, \dots, x_{n+m}^0)$, удовлетворяющей уравнениям

связи, функция $f(x_1, \dots, x_{n+m})$ имеет условный максимум (минимум), если неравенство

$$\begin{aligned} f(x_1, \dots, x_{n+m}) &\leq f(x_1^0, \dots, x_{n+m}^0) \\ \left(f(x_1, \dots, x_{n+m}) &\geq f(x_1^0, \dots, x_{n+m}^0) \right) \end{aligned}$$

выполняется в некоторой окрестности точки M_0 для всех ее точек, удовлетворяющих уравнениям связи.

Пусть выполнены условия теоремы о неявной функции и из уравнений связи можно выразить x_{n+1}, \dots, x_{n+m} через x_1, \dots, x_n . Тогда полученные выражения можно подставить в функцию f и найти у полученной функции n переменных обычный экстремум. Если x_{n+1}, \dots, x_{n+m} явно выразить не удастся, то рассмотрим дифференциал df . По свойству инвариантности формы:

$$df = \sum_{i=1}^{n+m} \frac{\partial f}{\partial x_i} dx_i = 0,$$

где $dx_{n+1}, \dots, dx_{n+m}$ — дифференциалы неявных функций, определяемых уравнениями связи:

$$\sum_{i=1}^{n+m} \frac{\partial \Phi_j}{\partial x_i} dx_i = 0, \quad j = 1, 2, \dots, m. \quad (1.104)$$

Выразим $dx_{n+1}, \dots, dx_{n+m}$ через dx_1, \dots, dx_n из системы соотношений (1.104) и подставим их в выражение для дифференциала df . Затем приведем подобные члены и приравняем к нулю коэффициенты при каждом dx_i . Мы получим необходимые условия условного экстремума.

1.19 Метод неопределенных множителей Лагранжа

Найдем экстремум функции $f(x, y)$ при условии: $g(x, y) = C$. Необходимое условие экстремума для функции $f(x, y)$:

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y} = 0 \end{cases} \Leftrightarrow df = f'_x dx + f'_y dy = 0. \quad (1.105)$$

Дифференциалы dx и dy здесь не являются независимыми:

$$dg = g'_x dx + g'_y dy = 0 \Leftrightarrow dy = -\frac{g'_x}{g'_y} dx. \quad (1.106)$$

Подставим выражение для dy из (1.106) в уравнение (1.105):

$$f'_x dx - f'_y \cdot \frac{g'_x}{g'_y} dx = 0 \Leftrightarrow /dx \neq 0/ \Leftrightarrow f'_x = f'_y \cdot \frac{g'_x}{g'_y}. \quad (1.107)$$

Мы считаем, что уравнение $g(x, y) = C$ определяет кривую. Следовательно, $g'_x \neq 0$, $g'_y \neq 0$ ибо в ином случае были бы выполнены необходимые условия экстремума ($g'_x = 0$, $g'_y = 0$) и уравнение $g(x, y) = C$ определяло бы не кривую, а точки на плоскости (либо всю плоскость). С учетом сказанного, формулу (1.107) можно переписать в виде:

$$\frac{f'_x}{g'_x} = \frac{f'_y}{g'_y} = \lambda, \quad (\text{обозначение}) \quad (1.108)$$

что эквивалентно системе уравнений:

$$\begin{cases} f'_x - \lambda g'_x = 0, \\ f'_y - \lambda g'_y = 0. \end{cases} \quad (1.109)$$

Система (1.109) задает необходимые условия экстремума для функции $f - \lambda g$ без условий связи.

Геометрический смысл условия 1.108

Нарисуем линии уровня для функции $f(x, y)$: $f(x, y) = \text{const}$.

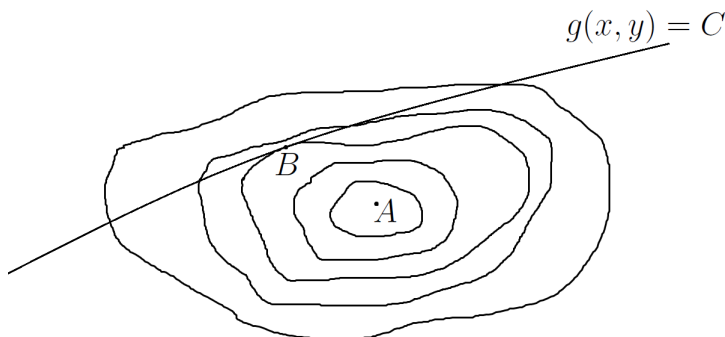


Рис. 6: Линии уровня функции $f(x, y)$

Здесь точка A – это точка максимума функции $f(x, y)$. Данный рисунок можно рассматривать как карту рельефа местности, точку A –

как вершину горы, условие связи $g(x, y) = C$ как дорогу, по которой мы движемся. Точка B соответствует наивысшей точке дороги. Мы ее достигнем, когда будем двигаться по дороге параллельно линии уровня $f(x, y) = const$. Из уравнения 1.105 следует, что касательный вектор к линии уровня будет иметь координаты (f'_x, f'_y) . Касательный вектор к линии дороги $g(x, y) = C$ будет иметь координаты (g'_x, g'_y) . Условие параллельности этих векторов – это пропорциональность их координат:

$$\frac{f'_x}{g'_x} = \frac{f'_y}{g'_y}.$$

Точка B называется точкой условного экстремума.

Замечание

Метод неопределенных множителей Лагранжа работает и при произвольном числе уравнений связи:

[illegible]

В этом случае нужно искать экстремум функции

$f - \lambda_1 \Phi_1 - \lambda_2 \Phi_2 - \dots - \lambda_m \Phi_m$. Координаты стационарных точек будут зависеть от $\lambda_1, \dots, \lambda_m$. Тогда коэффициенты $\lambda_1, \dots, \lambda_m$ можно найти из условий связи (1.110).

Вывод закона преломления света из принципа Ферма

Принцип Ферма: свет распространяется по траектории, требующей наименьшего времени прохождения. Выведем закон преломления света при переходе из одной однородной среды в другую.

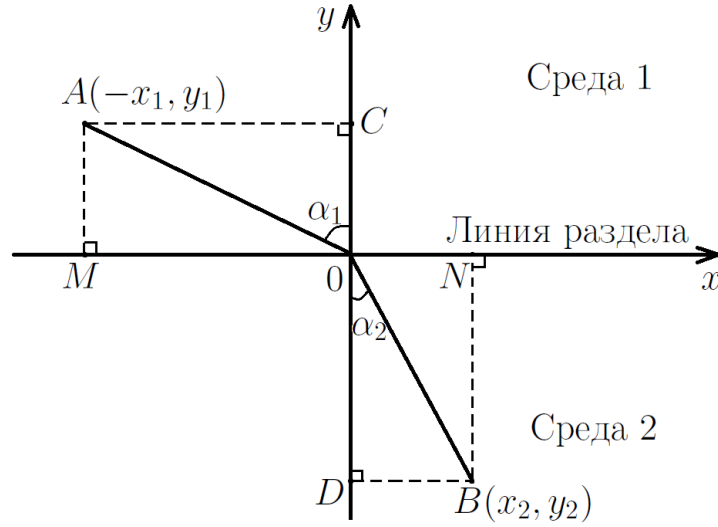


Рис. 7: Преломление света при переходе из среды 1 в среду 2

Пусть v_1 и v_2 – скорость света в среде 1 и 2 соответственно. Найдем связь между углом падения α_1 и преломления α_2 . Луч света попадает из точки $A(-x_1, y_1)$ в точку $B(x_2, y_2)$. Запишем это в виде условия связи.

$$MN = MO + ON = AC + BD = x_2 - (-x_1) = x_2 + x_1. \quad (1.111)$$

С другой стороны:

$$AC = y_1 \operatorname{tg} \alpha_1, \quad BD = y_2 \operatorname{tg} \alpha_2.$$

$$\text{Тогда } AC + BD = y_1 \operatorname{tg} \alpha_1 + y_2 \operatorname{tg} \alpha_2. \quad (1.112)$$

Сравнивая (1.111) и (1.112), получаем условие связи:

$$y_1 \operatorname{tg} \alpha_1 + y_2 \operatorname{tg} \alpha_2 = x_2 + x_1. \quad (1.113)$$

Согласно принципу Ферма, нам нужно минимизировать функцию времени прохождения света:

$$t_{\text{прохождения}} = \frac{AO}{v_1} + \frac{BO}{v_2} = \frac{y_1}{v_1 \cos \alpha_1} + \frac{y_2}{v_2 \cos \alpha_2}. \quad (1.114)$$

Найдем экстремум функции (1.114) при условии (1.113).

$$g(\alpha_1, \alpha_2) = y_1 \operatorname{tg} \alpha_1 + y_2 \operatorname{tg} \alpha_2 - x_2 - x_1 = 0. \quad (1.115)$$

Согласно методу Лагранжа, вместо поиска условного экстремума функции (1.114) мы будем искать безусловный экстремум для функции

$$t_{\text{прохождения}} - \lambda g = \frac{y_1}{v_1 \cos \alpha_1} + \frac{y_2}{v_2 \cos \alpha_2} - \lambda (y_1 \operatorname{tg} \alpha_1 + y_2 \operatorname{tg} \alpha_2 - x_2 - x_1). \quad (1.116)$$

Напишем необходимые условия экстремума:

$$\begin{aligned} \begin{cases} \frac{\partial}{\partial \alpha_1} (t_{\text{прохождения}} - \lambda g) = 0 \\ \frac{\partial}{\partial \alpha_2} (t_{\text{прохождения}} - \lambda g) = 0 \end{cases} &\Leftrightarrow \begin{cases} \frac{y_1 \sin \alpha_1}{v_1 \cos^2 \alpha_1} - \frac{\lambda y_1}{\cos^2 \alpha_1} = 0 \\ \frac{y_2 \sin \alpha_2}{v_2 \cos^2 \alpha_2} - \frac{\lambda y_2}{\cos^2 \alpha_2} = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} \lambda = \frac{\sin \alpha_1}{v_1} \\ \lambda = \frac{\sin \alpha_2}{v_2} \end{cases} \Rightarrow \frac{\sin \alpha_1}{\sin \alpha_2} = \frac{v_1}{v_2}. \end{aligned} \quad (1.117)$$

Таким из необходимых условий экстремума для функции мы получили связь α_1 и α_2 . Это так называемый закон Снеллиуса (закон преломления света).

1.20 Векторная функция скалярного аргумента

Поставим в соответствие каждому значению аргумента t некоторый вектор $\vec{a}(t)$:

$$\vec{a}(t) = a_x(t) \vec{i} + a_y(t) \vec{j} + a_z(t) \vec{k}. \quad (1.118)$$

Определение

Годографом вектора $\vec{a}(t)$ называется кривая, которую вычерчивает конец вектора $\vec{a}(t)$ при изменении параметра t при условии, что начало вектора $\vec{a}(t)$ находится в точке $(0, 0, 0)$.

Пример

Вектор $\vec{a}(t) = 4 \cos t \vec{i} + 4 \sin t \vec{j} + 2t \vec{k}$ задает винтовую линию. Запишем уравнение ее первого витка параметрически:

$$\begin{cases} x = 4 \cos t, \\ y = 4 \sin t, \\ z = 2t, \\ 0 \leq t \leq 2\pi. \end{cases}$$

Определение

Вектор \vec{a} называется пределом вектор-функции $\vec{a}(t)$ при $t \rightarrow t_0$, если $|\vec{a}(t) - \vec{a}| \xrightarrow[t \rightarrow t_0]{} 0$.

Определение

Производной вектор-функции $\vec{a}(t)$ в данной точке t называется

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{a}(t + \Delta t) - \vec{a}(t)}{\Delta t} = \vec{a}'(t). \quad (1.119)$$

Пусть вектор задан в координатной форме: $\vec{a}(t) = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}$.

Тогда:

$$\vec{a}'(t) = a'_x \vec{i} + a'_y \vec{j} + a'_z \vec{k}.$$

Если мы зададим годограф параметрически:

$$\begin{cases} x = a_x(t), \\ y = a_y(t), \\ z = a_z(t), \end{cases}$$

то касательный вектор к годографу имеет координаты (a'_x, a'_y, a'_z) . Таким образом, $\vec{a}'(t)$ задает касательный вектор к годографу.

Пример

Пусть $\vec{r}(t)$ – это вектор перемещения точки. Тогда вектор $\vec{r}'(t)$ задает скорость движения точки.

1.21 Касательная прямая и нормальная плоскость к кривой

Пусть прямая – это годограф вектора $\vec{r}(t) = x(t) \vec{i} + y(t) \vec{j} + z(t) \vec{k}$.

Тогда параметрическое задание кривой имеет вид:

$$\begin{cases} x = x(t), \\ y = y(t), \\ z = z(t). \end{cases}$$

Пусть $x_0 = x(t_0)$, $y_0 = y(t_0)$, $z_0 = z(t_0)$ – некоторая точка на этой кривой. Касательный вектор к кривой можно задать через производную от

годографа $\vec{r}'(t)$. Это направляющий вектор касательной к кривой. Тогда уравнение касательной, проходящей через данную точку (x_0, y_0, z_0) , примет вид:

$$\frac{x - x_0}{x'(t_0)} = \frac{y - y_0}{y'(t_0)} = \frac{z - z_0}{z'(t_0)}. \quad (1.120)$$

Замечание

Уравнение касательной к плоской кривой $y = f(x)$ является частным случаем уравнения касательной к пространственной кривой:

$$y - f(x_0) = y'(x_0)(x - x_0). \quad (1.121)$$

Определение

Плоскость, перпендикулярная к касательной прямой в точке (x_0, y_0, z_0) , называется нормальной плоскостью к кривой.

Вектор $(x'(t_0), y'(t_0), z'(t_0))$ перпендикулярен плоскости. Следовательно, уравнение нормальной плоскости, проходящей через точку (x_0, y_0, z_0) , имеет вид:

$$x'(t_0) \cdot (x - x_0) + y'(t_0) \cdot (y - y_0) + z'(t_0) \cdot (z - z_0) = 0. \quad (1.122)$$

Пример

Найдем касательную прямую и нормальную плоскость к винтовой линии:

$$\vec{r}(t) = 4 \cos t \cdot \vec{i} + 4 \sin t \cdot \vec{j} + 2t \cdot \vec{k} \quad \text{в точке } t_0 = \frac{3\pi}{4}.$$

Посчитаем производные:

$$x'(t_0) = -4 \sin t_0, \quad y'(t_0) = 4 \cos t_0, \quad z' = 2.$$

Тогда уравнение касательной прямой в точке $t_0 = \frac{3\pi}{4}$ будет иметь вид:

$$\frac{x + 4 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}}{-4 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}} = \frac{y - 4 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}}{-4 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}} = \frac{z - \frac{3\pi}{2}}{2}.$$

Уравнение нормальной плоскости в точке $t_0 = \frac{3\pi}{4}$:

$$-2\sqrt{2}(x + 2\sqrt{2}) - 2\sqrt{2}(y - 2\sqrt{2}) + 2\left(z - \frac{3\pi}{2}\right) = 0.$$

1.22 Касательная плоскость и нормаль к поверхности

Пусть поверхность задана уравнением $F(x, y, z) = 0$.

Определение

Прямая называется касательной к поверхности, если она касательная к какой-либо кривой, лежащей на поверхности и проходящей через данную точку.

Теорема 19

Если хотя бы одна из производных F'_x , F'_y , F'_z в данной точке не равна нулю, то все касательные прямые к поверхности в данной точке лежат в одной плоскости. Эта плоскость называется касательной к поверхности.

Следствие из теоремы 19

Уравнение касательной плоскости в точке (x_0, y_0, z_0) :

$$\frac{\partial F}{\partial x}(x_0, y_0, z_0) \cdot (x - x_0) + \frac{\partial F}{\partial y}(x_0, y_0, z_0) \cdot (y - y_0) + \frac{\partial F}{\partial z}(x_0, y_0, z_0) \cdot (z - z_0) = 0. \quad (1.123)$$

Определение

Прямая, проведенная через точку поверхности перпендикулярно касательной плоскости, называется нормалью к поверхности.

Уравнение нормали:

$$\frac{x - x_0}{\frac{\partial F}{\partial x}(x_0, y_0, z_0)} = \frac{y - y_0}{\frac{\partial F}{\partial y}(x_0, y_0, z_0)} = \frac{z - z_0}{\frac{\partial F}{\partial z}(x_0, y_0, z_0)}. \quad (1.124)$$

Вектор с координатами $\left(\frac{\partial F}{\partial x}(x_0, y_0, z_0), \frac{\partial F}{\partial y}(x_0, y_0, z_0), \frac{\partial F}{\partial z}(x_0, y_0, z_0) \right)$ является направляющим вектором нормали.

1) В случае, если поверхность задается явным уравнением

$$z = z(x, y) \Leftrightarrow z - z(x, y) = 0, \quad (1.125)$$

координаты нормального вектора имеют вид:

$$\left(-\frac{\partial F}{\partial x}(x_0, y_0), -\frac{\partial F}{\partial y}(x_0, y_0), 1 \right).$$

Введем обозначения: $p = \frac{\partial z}{\partial x}(x_0, y_0)$, $q = \frac{\partial z}{\partial y}(x_0, y_0)$ и нормируем вектор $(-p, -q, 1)$. Мы получим вектор единичной длины

$$\left(\frac{-p}{\pm\sqrt{1+p^2+q^2}}, \frac{-q}{\pm\sqrt{1+p^2+q^2}}, \frac{1}{\pm\sqrt{1+p^2+q^2}} \right),$$

компоненты которого имеют смысл направляющих косинусов нормали с осями координат:

$$\cos \alpha = \frac{-p}{\pm\sqrt{1+p^2+q^2}}, \cos \beta = \frac{-q}{\pm\sqrt{1+p^2+q^2}}, \cos \gamma = \frac{1}{\pm\sqrt{1+p^2+q^2}}. \quad (1.126)$$

2) Общий случай.

Пусть поверхность задана параметрически:

$$\cos \alpha = \frac{-p}{\pm\sqrt{1+p^2+q^2}}, \cos \beta = \frac{-q}{\pm\sqrt{1+p^2+q^2}}, \cos \gamma = \frac{1}{\pm\sqrt{1+p^2+q^2}}. \quad (1.127)$$

Тогда направляющие косинусы нормали к поверхности будут даваться формулами:

$$\cos \alpha = \frac{A}{\pm\sqrt{A^2+B^2+C^2}}, \cos \beta = \frac{B}{\pm\sqrt{A^2+B^2+C^2}}, \cos \gamma = \frac{C}{\pm\sqrt{A^2+B^2+C^2}}, \quad (1.128)$$

где

$$A = \begin{vmatrix} y'_u & z'_u \\ y'_v & z'_v \end{vmatrix}, \quad B = \begin{vmatrix} z'_u & x'_u \\ z'_v & x'_v \end{vmatrix}, \quad C = \begin{vmatrix} x'_u & y'_u \\ x'_v & y'_v \end{vmatrix}. \quad (1.129)$$

Пример

Найдем касательную плоскость и нормаль к поверхности $x^2 + y^2 + z^2 = 14$ в точке $P(1, 2, 3)$.

$$\frac{\partial F}{\partial x} = 2x, \quad \frac{\partial F}{\partial y} = 2y, \quad \frac{\partial F}{\partial z} = 2z.$$

Тогда уравнение касательной плоскости в точке $P(1, 2, 3)$ примет вид:

$$2(x-1) + 4(y-2) + 6(z-3) = 0 \Leftrightarrow x + 2y + 3z - 14 = 0.$$

Уравнение нормали к поверхности $x^2 + y^2 + z^2 = 14$ в точке $P(1, 2, 3)$:

$$\frac{x-1}{2} = \frac{y-2}{4} = \frac{z-3}{6} \Leftrightarrow x = \frac{y}{2} = \frac{z}{3}.$$