

อนุพันธ์ระบุทิศทาง

ดร. รัฐพรหม พรหมคำ

แคลคูลัสสำหรับวิศวกร 2

เกรเดียนต์

บทนิยาม

กำหนดให้ $z = f(x, y)$ เราจะนิยาม **เกรเดียนต์ของ f** โดยเวกเตอร์

$$\nabla f = \langle f_x, f_y \rangle = f_x \vec{i} + f_y \vec{j}$$

บทนิยาม

กำหนดให้ $z = f(x, y, z)$ เราจะนิยาม **เกรเดียนต์ของ f** โดยเวกเตอร์

$$\nabla f = \langle f_x, f_y, f_z \rangle = f_x \vec{i} + f_y \vec{j} + f_z \vec{k}$$

ตัวอย่าง 1 จงหาเกรเดียนต์ของ $f(x, y) = x \cos(y)$

ตัวอย่าง 2 จงหาเกรเดียนต์ของ $f(x, y) = xe^{xy}$

ตัวอย่าง 3 จงหาเกรเดียนต์ของ $f(x, y, z) = x^2z + y^3z^2 - xyz$

ตัวอย่าง 4 จงหาเกรเดียนต์ของ $f(x, y, z) = \sin(yz) + \ln(x^2)$

อนุพันธ์ระดับทิศทาง

บทนิยาม

อัตราการเปลี่ยนแปลงของ $f(x, y)$ ในทิศทางของเวกเตอร์หน่วย $\vec{u} = \langle a, b \rangle$ จะถูกเรียกว่า **อนุพันธ์ระดับทิศทาง** กำหนดโดยสัญกรณ์ $D_{\vec{u}} f(x, y)$ และถูกนิยามโดย

$$D_{\vec{u}} f(x, y) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x + ah, y + bh) - f(x, y)}{h}$$

อนุพันธ์ระดับทิศทางในรูปอนุพันธ์ย่อย

$$D_{\vec{u}} f(x, y) = af_x(x, y) + bf_y(x, y)$$

อนุพันธ์ระดับทิศทางในรูปเกรเดียนต์

$$D_{\vec{u}} f(x, y) = \nabla f \cdot \vec{u}$$

อนุพันธ์ระดับทิศทาง

บทนิยาม

อัตราการเปลี่ยนแปลงของ $f(x, y, z)$ ในทิศทางของเวกเตอร์หน่วย $\vec{u} = \langle a, b, c \rangle$ จะถูกเรียกว่า **อนุพันธ์ระดับทิศทาง** กำหนดโดยสัญกรณ์ $D_{\vec{u}} f(x, y, z)$ และถูกนิยามโดย

$$D_{\vec{u}} f(x, y, z) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x + ah, y + bh, z + ch) - f(x, y, z)}{h}$$

อนุพันธ์ระดับทิศทางในรูปอนุพันธ์ย่อย

$$D_{\vec{u}} f(x, y, z) = af_x(x, y, z) + bf_y(x, y, z) + cf_z(x, y, z)$$

อนุพันธ์ระดับทิศทางในรูปเกรเดียนต์

$$D_{\vec{u}} f(x, y, z) = \nabla f \cdot \vec{u}$$

ตัวอย่าง 5 กำหนด $f(x, y, z) = x^2z + y^3z^2 - xyz$ จงหา
อนุพันธ์ระดับทิศทางของ f ในทิศทางของ $\vec{v} = \langle -1, 0, 3 \rangle$

ตัวอย่าง 6 กำหนด $f(x, y) = x \cos(y)$ จงหาอนุพันธ์ระบุทิศทางของ f ในทิศทางของ $\vec{v} = \langle 2, 1 \rangle$

ตัวอย่าง 7 กำหนด $f(x, y, z) = \sin(yz) + \ln(x^2)$ จงหาอนุพันธ์
ระบุทิศทางของ f ในทิศทางของ $\vec{v} = \langle 1, 1, -1 \rangle$