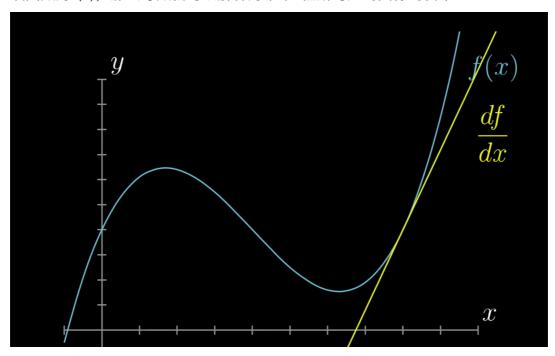
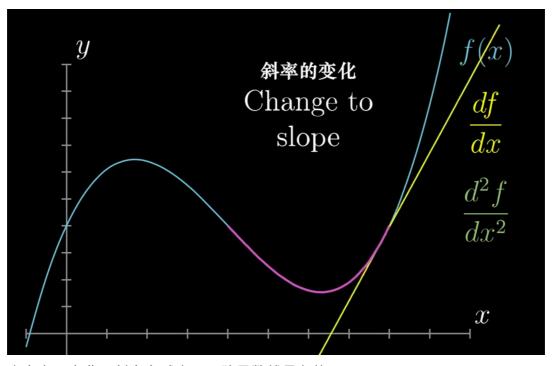
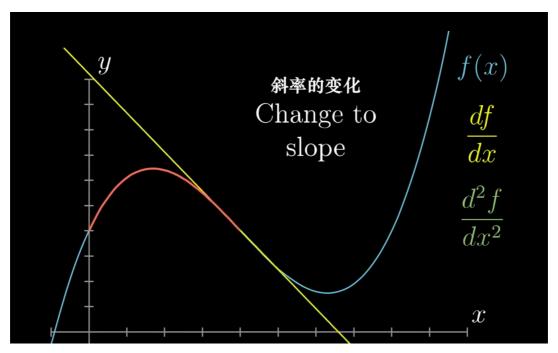
设函数为f(x),那么导数就可以解释为某个x值所对应的图像的斜率



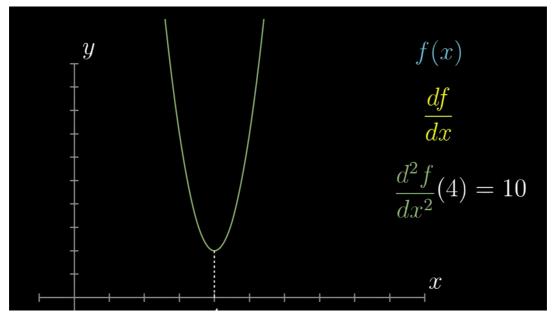
二阶导数是导数的导数,它表示了斜率的变化。最直观的就是观察f(x)曲线的弯曲方向,当它向上弯曲,斜率增加,二阶导数就是正的



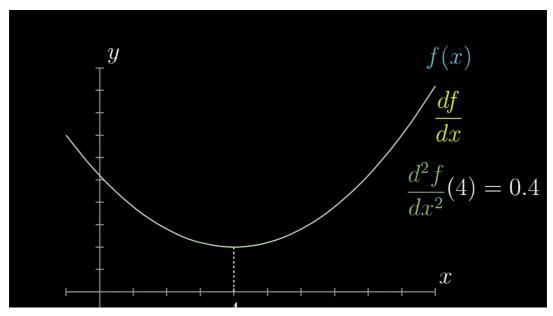
当它向下弯曲, 斜率在减少, 二阶导数就是负的



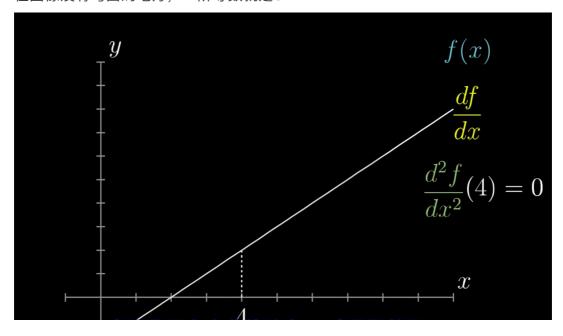
二阶导数如果值很大,表示斜率变化大,如下图:



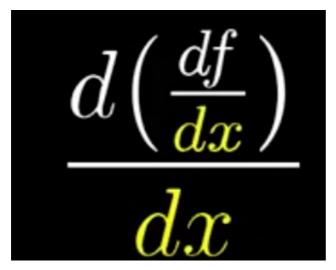
上面的这个函数图像,在x=4时,有一个很大的二阶导数值。而下面的函数的二阶导数依然为正,但值就略小。因为斜率增加的很慢



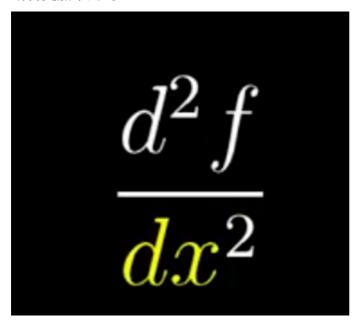
在图像没有弯曲的地方,二阶导数就是0:



书写的符号:

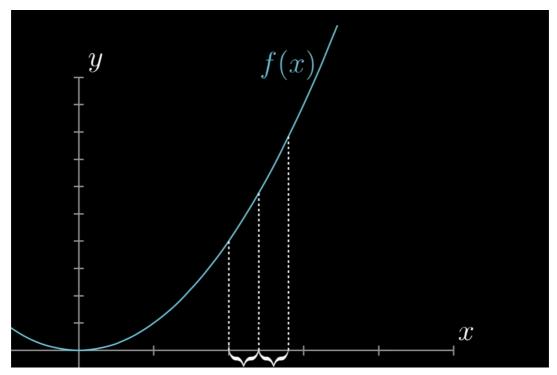


或者更加常用的:

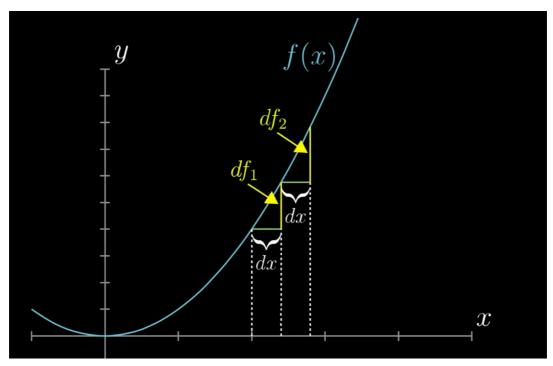


这个符号如何解读呢?

考虑函数的一个取值x,然后向右连续增加两个小量dx:



第一个增量使得函数产生了一个变化量,叫做df1,同理,第二个dx使函数产生的变化量叫做df2:



这两个变化量之间的差,即函数值变化量的变化量就叫做d(df),

$$d(df) < df_1$$
  $df_2$ 

这是一个微小的量,和(dx)^2成正比:

某常数 
$$d(df) \approx (\text{Some constant})(dx)^2$$

二阶导数就是变化量的变化量与(dx)^2的比

$$\frac{d(df)}{(dx)^2} \approx (\text{Some constant})$$

更确切的说,是dx趋近于0时,这个比值的极限。

尽管d不是一个能和f直接相乘的变量,但是为了使记号简单,我们写成了:



在汽车行驶中,二阶导数就是加速度,三阶导数就是急动度(如果不为0,说明 加速度有变化)

$$s(t) \Leftrightarrow ext{Displacement}$$
 位移 
$$\frac{ds}{dt}(t) \Leftrightarrow ext{Velocity}$$
 速度 
$$\frac{d^2s}{dt^2}(t) \Leftrightarrow ext{Acceleration}$$
 加速度 
$$\frac{d^3s}{dt^3}(t) \Leftrightarrow ext{Jerk}$$
 急动度

高阶导数的最大作用就是帮忙我们得到函数的近似。