

Hoy: ¿Cómo visualizar $Df(\vec{a})$ para funciones de dos tipos?

Recuerde que, si $f: \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^m$ entonces
 $f(x_1, \dots, x_n) = (f_1(x_1, \dots, x_n), \dots, f_m(x_1, \dots, x_n))$

$$Df(\vec{a}) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(\vec{a}) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(\vec{a}) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(\vec{a}) & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(\vec{a}) \end{bmatrix}$$

Queremos entender $Df(\vec{a})$ para dos tipos especiales de funciones: $f: \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^m$

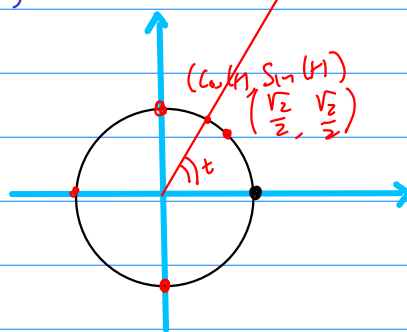
(1) Curvas parametrizadas ($n=1$)

Recuerde que una curva parametrizada en \mathbb{R}^2

es una función $\sigma: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}^2$

$$\sigma(t) = (\sigma_1(t), \sigma_2(t))$$

Ejemplo: $\sigma(t) = (\cos(t), \sin(t))$

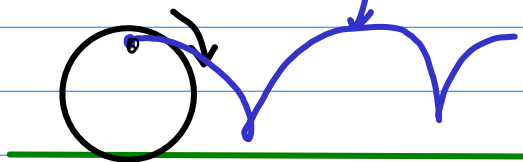


$$\sigma(0) = (1, 0)$$

$$\sigma\left(\frac{\pi}{4}\right) = \left(\frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{\sqrt{2}}{2}\right)$$

$$\gamma(t) = (\cos(t), \sin(t), t)$$

Ejemplo:



$$\sigma(t) = (t^2, \sinh(t), \log(1+t))$$

Qué es la derivada de una curva parametrizada?

$$\sigma: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}^3$$

$$\sigma(t) = (\sigma_1(t), \sigma_2(t), \sigma_3(t))$$

$$D\sigma(t^*) = \begin{bmatrix} \sigma'_1(t^*) \\ \sigma'_2(t^*) \\ \sigma'_3(t^*) \end{bmatrix}$$

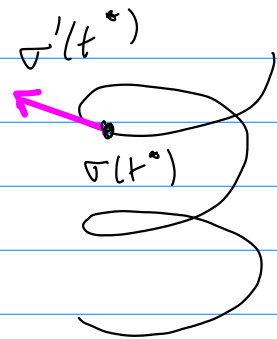
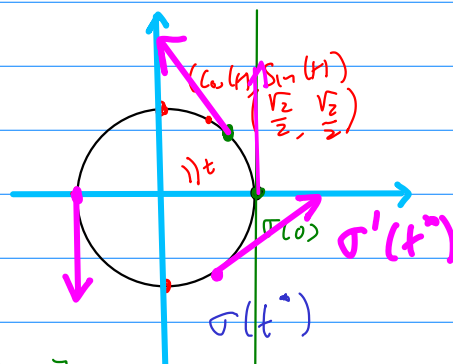
La derivada de σ en t^* es un vector, que denotamos $\sigma'(t^*)$

Obs: Como σ depende sólo de t escribir $\sigma'(t)$ no es ambiguo. 1 sola variable!

Ejemplo: $\sigma: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}^2$

$$\sigma(t) = (\cos(t), \sin(t))$$

$$\sigma'(t) = \begin{bmatrix} -\sin(t) \\ \cos(t) \end{bmatrix}$$



$$\sigma'(0) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\sigma'(\frac{\pi}{4}) = \begin{bmatrix} -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$$

Hecho: El vector $\sigma'(t^*)$ es el vector velocidad de la curva $\sigma(t)$ en el instante $t=t^*$

(2) Funciones escalares ($m=1$)

Recuerde que $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ se llama función escalar

$f(x, y, z) =$ "Temperatura del punto (x, y, z) en $^{\circ}\text{C}$ "

Ejemplo:

$$f(x, y) = x^2 - y^2$$

Cómo interpretar $Df(\vec{a})$? Vector fila

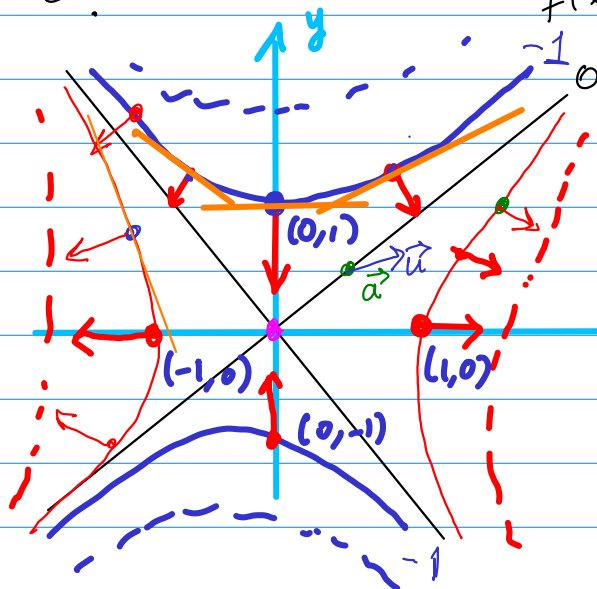
$$Df(\vec{a}) = \left[\frac{\partial f}{\partial x_1}(\vec{a}), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(\vec{a}) \right]$$

Def: El gradiente de una función escalar f en el punto \vec{a} es

$$\nabla f(\vec{a}) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1}(\vec{a}) \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n}(\vec{a}) \end{bmatrix} \quad \leftarrow \text{vector columna con } n \text{ componentes.}$$

Cómo visualizar $\nabla f(\vec{a})$ y qué propiedades tiene?

$$f(x, y) = x^2 - y^2$$



$$\nabla f(x, y) = \begin{bmatrix} 2x \\ -2y \end{bmatrix}$$

Obs:

- (1) El gradiente en \vec{a} apunta hacia donde la función crece desde \vec{a}
- (2) El gradiente en \vec{a} es \perp al conjunto de nivel por \vec{a} .

* Teorema [del gradiente] Sea $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$
 una función escalar diferenciable y $\nabla f(\vec{a}) \neq \vec{0}$.
 entonces

(1) $\nabla f(\vec{a})$ apunta a la dirección de
 MÁXIMO crecimiento de f iniciando en \vec{a}

(2) $\nabla f(\vec{a})$ es el vector normal
 al plano tangente en \vec{a} del conjunto
 de nivel de f que pasa por \vec{a} .

Obs: Más generalmente que (1), conocer el
 gradiente nos permite calcular como
 cambia la función en cualquier dirección
 unitaria \vec{u} acercando en \vec{a}

$$\nabla f(\vec{a}) \cdot \vec{u} = \text{Derivada direccional de } f \text{ en dirección } \vec{u} \text{ iniciando en } \vec{a}$$

$$D_{\vec{u}} f(\vec{a})$$

*

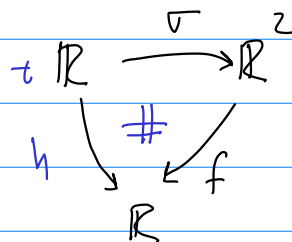
Ejercicio:

Sea $\sigma(t)$ ← posición $(x(t), y(t))$ de una partícula
 en \mathbb{R}^2
 y f ← temperatura de (x, y) una función escalar en \mathbb{R}^2

$$h(t) = f(\sigma(t))$$

"Temperatura de la partícula
 en el instante t "

$$h(t) = f(\sigma(t))$$



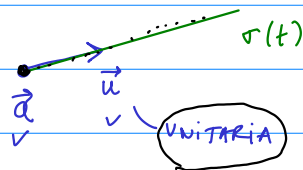
(a) Use regla de la cadena para calcular

$$\begin{aligned} h'(t^*) &= Dh(t^*) = Df(\sigma(t^*)) D\sigma(t^*) \\ &= \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1}(\sigma(t^*)) & \frac{\partial f}{\partial x_2}(\sigma(t^*)) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_1'(t^*) \\ \sigma_2'(t^*) \end{bmatrix} \\ &= \frac{\partial f}{\partial x_1}(\sigma(t^*)) \sigma_1'(t^*) + \frac{\partial f}{\partial x_2}(\sigma(t^*)) \sigma_2'(t^*) \\ &= \nabla f(\sigma(t^*)) \bullet \sigma'(t^*) \end{aligned}$$

$$[h'(t^*) = \nabla f(\sigma(t^*)) \bullet \sigma'(t^*)]$$

PRODUCTO PUNTO

Cómo una f a lo largo de σ ?



$$\sigma(t) = \vec{a} + t \vec{u}$$

$$\sigma'(t) = \vec{u}$$

$$[h(t) = f(\sigma(t))]$$

$$[h'(0) \stackrel{?}{=} [\nabla f(\vec{a}) \bullet \vec{u}]]$$

$$\|\nabla f(\vec{a})\| \|\vec{u}\| \cos \theta$$

Conclusión:

$$[D_{\vec{u}} f(\vec{a}) = \nabla f(\vec{a}) \bullet \vec{u}]$$

↑
dirección