

80133-2 תש"פ - 2019-2020 - תרגול 13

תוכן עניינים

1	נגזרות כיוונית	1
3	דיפרנציאביליות	2
5	כלל השרשרת	3
6	מחסנית	4

1 נגזרות כיוונית

נשתמש רבות במהלך התרגול במכפלה סקלרית.

הגדרה: המכפלה הסקלרית היא פונקציה המתאימה לכל שני וקטורים ב- \mathbb{R}^2 מספר ממשי (סקלר) באופן הבא. אם $\vec{u} = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix}$, $\vec{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix}$ וקטורים ב- \mathbb{R}^2 , המכפלה הסקלרית שלהם מוגדרת על ידי

$$\cdot \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix}^t \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = u_1 v_1 + u_2 v_2$$

אנחנו נסמן את המכפלה הסקלרית על ידי $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle$ או $\vec{u} \cdot \vec{v}$.

הגדרה: תהי $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ פונקציה המוגדרת בקבוצה $U \subset \mathbb{R}^2$, תהי $P_0 \in U$ נקודה פנימית ויהי $\vec{u} \in \mathbb{R}^2$ וקטור יחידה (כלומר $\|\vec{u}\| = \sqrt{u_1^2 + u_2^2} = 1$). הנגזרת הכיוונית של f בנקודה P_0 בכיוון הווקטור \vec{u} מוגדרת על ידי הגבול

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(P_0 + t\vec{u}) - f(P_0)}{t}$$

במידה שגבול זה אכן קיים. אם זה המצב, נסמן את הגבול הזה על ידי $\frac{\partial f}{\partial \vec{u}}(P_0)$ או $D_{\vec{u}}f(P_0)$.

דוגמה 1: חשבו את הנגזרת הכיוונית של הפונקציה $f(x, y) = 3x^2y + y^2$ בנקודה $P_0 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$ בכיוון וקטור יחידה כלשהו $\vec{u} = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix}$. חישוב מפורש של הגבול יהיה מייגע ולכן נשתמש בטענה שכבר ראינו לגבי נגזרות חלקיות ונכונה גם בגרסה כללית יותר עבור נגזרות כיוונית, שאת ההוכחה לה תראו בתרגיל הבית.

טענה 1: תהי $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ פונקציה המוגדרת בקבוצה $U \subset \mathbb{R}^2$, תהי $P_0 \in U$ נקודה פנימית ויהי $\vec{u} \in \mathbb{R}^2$ וקטור יחידה. נניח כי f גזירה בנקודה P_0 בכיוון הווקטור \vec{u} . נגדיר פונקציה חדשה $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ על ידי $g(t) = f(P_0 + t\vec{u})$. אזי

$$D_{\vec{u}}f(P_0) = g'(0)$$

נשוב לדוגמה 1. עבור $P_0 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$ כלשהי ועבור וקטור יחידה $\vec{u} \in \mathbb{R}^2$ כלשהו, נגדיר את הפונקציה

$$g(t) = f(P_0 + t\vec{u}) = f\left(\begin{pmatrix} x_0 + tu_1 \\ y_0 + tu_2 \end{pmatrix}\right) = 3(x_0 + tu_1)^2(y_0 + tu_2) + (y_0 + tu_2)^2$$

כעת x_0, y_0, u_1, u_2 הם מבחינתנו ערכים קבועים שאינם משתנים, ואנחנו מתבוננים ב- t כמשתנה הגזירה שלנו. בהתאם לכלל השרשרת של פונקציות במשתנה אחד ולכללי הגזירה של פולינומים אנחנו מקבלים כי לכל $t \in \mathbb{R}$,

$$\begin{aligned} g'(t) &= 3 \left[(x_0 + tu_1)^2 (y_0 + tu_2) \right]' + \left[(y_0 + tu_2)^2 \right]' \\ &= 3 \left[2(x_0 + tu_1) u_1 (y_0 + tu_2) + (x_0 + tu_1)^2 u_2 \right] + [2(y_0 + tu_2) u_2] \end{aligned}$$

ואם נציב $t = 0$ נקבל

$$D_{\vec{u}}f(P_0) = g'(0) = 6x_0y_0u_1 + (3x_0^2 + 2y_0)u_2$$

הגדרה: תהי $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ פונקציה המוגדרת בקבוצה $U \subset \mathbb{R}^2$ ותהי $P_0 \in U$ נקודה פנימית. יהיו $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2\}$ וקטורי הבסיס הסטנדרטי של \mathbb{R}^2 המסמנים

$$\vec{e}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \vec{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

הגדרנו את **הנגזרת החלקית** של f בנקודה P_0 לפי המשתנה ה- i על ידי הגבול

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(P_0 + t\vec{e}_i) - f(P_0)}{t}$$

במידה שגבול זה אכן קיים. אם זה המצב, סימנו את הגבול הזה על ידי $\frac{\partial f}{\partial x}(P_0)$, $\frac{\partial f}{\partial y}(P_0)$ או על ידי $D_i f(P_0)$ (כקיצור ל- $(D_{\vec{e}_i} f)(P_0)$) עבור $i = 1, 2$.

הגדרה: אם שתי הנגזרות החלקיות קיימות נגדיר את **הגרדיאנט** של f בנקודה P_0 להיות הווקטור

$$\vec{\nabla} f(P_0) = \begin{bmatrix} D_1 f(P_0) \\ D_2 f(P_0) \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2$$

דוגמה 1: (המשך) נשים לב כי הנגזרות החלקיות של f בנקודה P_0 הן

$$D_1 f(P_0) = 6x_0 y_0, \quad D_2 f(P_0) = 3x_0^2 2y_0$$

ולכן הגרדיאנט בנקודה P_0 הוא

$$\vec{\nabla} f(P_0) = \begin{bmatrix} 6x_0 y_0 \\ 3x_0^2 + 2y_0 \end{bmatrix}$$

נבחין כי ניתן לכתוב את הביטוי שקיבלנו עבור הנגזרת הכיוונית על ידי המכפלה הסקלרית של הגרדיאנט עם וקטור היחידה הנתון,

$$D_{\vec{u}} f(P_0) = 6x_0 y_0 u_1 + (3x_0^2 + 2y_0) u_2 = \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \vec{u}$$

זה לא מקרי ואנחנו נראה בהמשך בטענה 2 כי בהרבה מהמקרים הנגזרת הכיוונית של הפונקציה בכיוון וקטור יחידה כלשהו הוא המכפלה הסקלרית של הגרדיאנט בווקטור היחידה.

דוגמה 2: תהי $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ הפונקציה

$$f\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = \begin{cases} \frac{x^2 y}{x^2 + y^2} & \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ 0 & \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{cases}$$

הראיתם בתרגיל בית כי פונקציה זו (או פונקציה דומה לה) רציפה בנקודה $P_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$. נבדוק האם הנגזרות הכיווניות קיימות

ב- P_0 . יהי $\vec{u} = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2$ וקטור יחידה כלשהו. נגדיר

$$g(t) = f(P_0 + t\vec{u}) = f\left(\begin{pmatrix} tu_1 \\ tu_2 \end{pmatrix}\right) = \begin{cases} \frac{t^2 u_1^2 t u_2}{t^2 u_1^2 + t^2 u_2^2} & t \neq 0 \\ 0 & t = 0 \end{cases}$$

כלומר, לכל $t \in \mathbb{R}$ מתקיים

$$g(t) = t \frac{u_1^2 u_2}{u_1^2 + u_2^2}$$

לפי כללי הגזירה של פונקציות במשתנה אחד אנחנו מקבלים מייד כי לכל $t \in \mathbb{R}$,

$$g'(t) = \frac{u_1^2 u_2}{u_1^2 + u_2^2}$$

ולכן בפרט עבור $t = 0$,

$$D_{\vec{u}} f(P_0) = g'(0) = \frac{u_1^2 u_2}{u_1^2 + u_2^2}$$

כלומר, מצאנו כי קיימות כל הנגזרות הכיווניות של f בנקודה $P_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$. בפרט הנגזרות החלקיות שתיהן מתאפסות:

$$D_1 f(P_0) = D_2 f(P_0) = 0$$

2 דיפרנציאביליות

נזכיר כי **העתקה לינארית** $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ היא פונקציה מהצורה $L \left(\begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} \right) = Ah + Bk$ כאשר $A, B \in \mathbb{R}$ קבועים כלשהם.

הגדרה: תהי $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ פונקציה המוגדרת בקבוצה $U \subset \mathbb{R}^2$ ותהי $P_0 \in U$ נקודה פנימית. נאמר כי f **דיפרנציאבילית** בנקודה P_0 אם קיימת העתקה לינארית $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ כך שקיים הגבול

$$\lim_{P \rightarrow P_0} \frac{f(P) - f(P_0) - L(P - P_0)}{\|P - P_0\|} = 0$$

במקרה שגבול זה קיים ביחס להעתקה לינארית L , נקרא ל- L **הדיפרנציאל** של f בנקודה P_0 ונסמנו על ידי

$$L = Df(P_0)$$

(לא להתבלבל עם הסימון לנגזרות כיוונית).

בהרצאה תראו כי בכל מקרה שקיים הדיפרנציאל הוא יחיד. הטענה הבאה מאפשרת לנו לקבוע דיפרנציאביליות ולחשב את הדיפרנציאל.

טענה 2: תהי $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ פונקציה המוגדרת בקבוצה $U \subset \mathbb{R}^2$ ותהי $P_0 \in U$ נקודה פנימית. נניח כי f דיפרנציאלית ב- P_0 . אז:

1. כל הנגזרות הכיווניות (ובפרט שתי הנגזרות החלקיות) של f בנקודה P_0 קיימות. כלומר, דיפרנציאביליות גוררת גזירות כיוונית בכל כיוון.

2. ההעתקה הלינארית $Df(P_0)$ מתקבלת על ידי המכפלה הסקלרית

$$Df(P_0) \left(\begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} \right) = \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} = D_1 f(P_0) h + D_2 f(P_0) k$$

$$\text{כלומר, הקבועים } A, B \text{ של ההעתקה הלינארית } Ah + Bk = Df(P_0) \left(\begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} \right) \text{ הם}$$

$$A = D_1 f(P_0), B = D_2 f(P_0)$$

3. יתרה מזאת, לכל וקטור יחידה $\vec{u} = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2$ יש לנו נוסחה לנגזרת הכיוונית על ידי

$$D_{\vec{u}} f(P_0) = Df(P_0)(\vec{u}) = \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \vec{u} = D_1 f(P_0) u_1 + D_2 f(P_0) u_2$$

דוגמה 3: הראינו כי הפונקציה

$$f \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{cases} \frac{x^2 y}{x^2 + y^2} & \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ 0 & \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{cases}$$

שבדוגמה 2 לעיל גזירה בכל כיוון בנקודה $P_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ והנגזרת הכיוונית היא

$$D_{\vec{u}} f \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{u_1^2 u_2}{u_1^2 + u_2^2}$$

נבדוק האם היא דיפרנציאבילית בנקודה $P_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$. לפי טענה 2, אם היא הייתה דיפרנציאבילית בנקודה $P_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ אז הדיפרנציאל שלה בנקודה זו היה

$$Df \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \left(\begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} \right) = \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} = 0$$

ואז היה צריך להתקיים הגבול

$$\begin{aligned} 0 &= \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{f(x,y) - f(0,0) - Df(0,0) \left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right)}{\left\| \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\|} = \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{f(x,y) - f(0,0) - Df(0,0) \left(\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \right)}{\left\| \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \right\|} \\ &= \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{f(x,y) - 0 - 0}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{\frac{x^2 y}{x^2 + y^2}}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2 y}{\sqrt{x^2 + y^2} (x^2 + y^2)} \end{aligned}$$

אולם נראה כי גבול זה אינו קיים. נבחר למשל את הסדרה $(x_n, y_n) = (1/n, 1/n)$ (או למעשה כל סדרה (x_n, y_n) שעבורה $x_n = y_n \neq 0$ תיתן לנו את הסתירה המבוקשת) ונקבל כי

$$\frac{\frac{1}{n^2} \cdot \frac{1}{n}}{\left(\frac{1}{n^2} + \frac{1}{n^2}\right)^{3/2}} = \frac{\frac{1}{n^3}}{\frac{2^{3/2}}{n^3}} = \frac{1}{2^{3/2}}$$

וביטוי זה בביטוי לא מתכנס לאפס, וקיבלנו סתירה להנחה כי f דיפרנציאבילית ב- $P_0 = (0,0)$. המשמעות הגאומטרית היא שלפונקציה f לא קיים מישור משיק בראשית.

דוגמה 4: תהי $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ הפונקציה $f(x,y) = xy$. הראו כי f דיפרנציאבילית בכל נקודה.

בכל פעם שאנחנו מעוניינים להראות כי פונקציה כלשהי היא דיפרנציאבילית, עלינו לחשב את המועמד הטבעי לדיפרנציאל על ידי הנגזרות החלקיות בהתאם לחלק 2 בטענה 2. עבור $P_0 = (x_0, y_0)$ נקודה כלשהי מתקיים

$$D_1 f(P_0) = y \Big|_{(x,y)=(x_0,y_0)} = y_0$$

$$D_2 f(P_0) = x \Big|_{(x,y)=(x_0,y_0)} = x_0$$

אם כך הגרדיאנט הוא

$$\vec{\nabla} f \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} y_0 \\ x_0 \end{bmatrix}$$

והמועמדת לדיפרנציאל של f בנקודה P_0 היא ההעתקה הלינארית

$$L \left(\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \right) = \vec{\nabla} f \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_0 \\ x_0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = y_0 x + x_0 y$$

נבדוק האם זה אכן דיפרנציאל. עבור $P = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ כלשהו מתקיים

$$\begin{aligned} f(P) - f(P_0) - L(P - P_0) &= xy - x_0 y_0 - (y_0(x - x_0) + x_0(y - y_0)) \\ &= (x - x_0)(y - y_0) \end{aligned}$$

ולכן

$$\begin{aligned} \frac{|f(P) - f(P_0) - L(P - P_0)|}{\|P - P_0\|} &= \frac{|(x - x_0)(y - y_0)|}{\sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}} \\ &\leq \frac{1}{2} \cdot \frac{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}{\sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}} \\ &= \frac{1}{2} \cdot \sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2} = \frac{1}{2} \|P - P_0\| \end{aligned}$$

(כאשר השתמשנו באי השוויון $ab \leq \frac{1}{2}(a^2 + b^2)$ ומעצם ההגדרה ביטוי זה שואף לאפס כאשר $P \rightarrow P_0$)

המסקנה שלנו היא כי $L \left(\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \right)$ שהגדרנו לעיל היא הדיפרנציאל של f בנקודה P_0 . לפיכך אנחנו יכולים לקבוע כי f דיפרנציאבילית בנקודה P_0 וכי הדיפרנציאל הוא

$$Df(P_0) \left(\begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} \right) = L \left(\begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} \right) = \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} = h y_0 + k x_0$$

הטענה הבאה מקלה עלינו בקביעת דיפרנציאביליות של פונקציה בכך שהיא נותנת תנאי מספיק לדיפרנציאביליות.

טענה 3: תהי $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ פונקציה המוגדרת בקבוצה $U \subset \mathbb{R}^2$ ותהי $P_0 \in U$ נקודה פנימית. אם הנגזרות החלקיות של f מקיימות כי הן (1) קיימות בסביבה של הנקודה P_0 (2) ורציפות בנקודה P_0 , אזי f דיפרנציאבילית בנקודה P_0 .

דוגמה 5: נראה כיצד טענה 3 מאפשרת לנו לפתור את דוגמה 4 בקלות. כפי שחישבנו כבר לעיל, לכל $P = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$ מתקיים

$$D_1 f \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = y, \quad D_2 f \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = x$$

ואלה בבירור פונקציות מוגדרות ורציפות בכל מקום. לכן מטענה 3 נובע מיידית כי $f \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = xy$ דיפרנציאבילית בכל מקום.

נחשב למשל את הנגזרת הכיוונית של f בנקודה $P_0 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ בכיוון וקטור היחידה $\vec{u} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$. בהתאם לטענה 2 לעיל

אנחנו מקבלים כי

$$\begin{aligned} D_{\vec{u}} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} &= \vec{\nabla} f \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \vec{u} = \vec{\nabla} f \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ -1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ -1/\sqrt{2} \end{bmatrix} = 1 \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} + 2 \cdot \frac{-1}{\sqrt{2}} = -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{aligned}$$

3 כלל השרשרת

תזכורת: (כלל השרשרת לפונקציות במשתנה אחד) יהיו פונקציות $\mathbb{R} \xrightarrow{f} \mathbb{R} \xrightarrow{\gamma} I$ עבור קטע פתוח $I \subset \mathbb{R}$ (כלומר $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}$ ו- $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$). אם γ גזירה בנקודה $t_0 \in I$ ו- f גזירה בנקודה $\gamma(t_0)$, אזי $f \circ \gamma$ גזירה בנקודה t_0 ומתקיים

$$(f \circ \gamma)'(t_0) = f'(\gamma(t_0)) \cdot \gamma'(t_0)$$

טענה 4: (כלל השרשרת לדיפרנציאלים) יהיו פונקציות $\mathbb{R}^2 \xrightarrow{f} \mathbb{R} \xrightarrow{\gamma} I$ עבור קטע פתוח $I \subset \mathbb{R}$ (כלומר $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ ו- $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$). אם γ גזירה בנקודה $t_0 \in I$ ו- f דיפרנציאבילית בנקודה $\gamma(t_0)$, אזי $f \circ \gamma$ גזירה בנקודה t_0 ומתקיים

$$(f \circ \gamma)'(t_0) = Df(\gamma(t_0))(\gamma'(t_0)) = \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \gamma'(t_0)$$

השימוש שלנו בכלל השרשרת יהיה כדלהלן. נניח כי $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ פונקציה דיפרנציאבילית בתחום פתוח $U \subset \mathbb{R}^2$, ויהי $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ מסילה הזזה, כלומר מסילה $\gamma(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$ קו גובה של הפונקציה. נניח כי אנחנו יכולים למצוא פרמטריזציה לקו הגובה הזה, כלומר מסילה $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ שהמסלול שלה מוכל בקו הגובה, ונניח כי המסילה גזירה. תהי $P_0 \in U$ נקודה בקו הגובה הנ"ל ונקבע $t_0 \in I$ שעבורה $\gamma(t_0) = P_0$. כעת הווקטור $\gamma'(t_0)$ הוא וקטור שמשיק לנקודה $f(P_0)$. באמצעות כלל השרשרת אנחנו יכולים לדעת שווקטור הגרדיאנט $\vec{\nabla} f(P_0)$ הוא תמיד וקטור ניצב לווקטור המשיק $\gamma'(t_0)$, ללא תלות בבחירת המסילה γ . לשם כך נבחין כי $f(\gamma(t)) = c$ לכל $t \in I$, ולכן מכלל השרשרת אנחנו מקבלים כי

$$0 = (f \circ \gamma)'(t_0) = \vec{\nabla} f(\gamma(t_0)) \cdot \gamma'(t_0) = \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \gamma'(t_0)$$

דוגמה 6: תהי $f \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = x^2 + y^2$. לכל $c > 0$ נתבונן בקו הגובה $f \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 1$ (מעגל היחידה). נבחר את המסילה $\gamma : [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2$ המוגדרת על ידי $\gamma(t) = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix}$ שעבורה $\gamma(t) = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$ עבור כל נקודה $P_0 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$ בקו הגובה, הגרדיאנט הוא

$$\vec{\nabla} f(P_0) = \begin{bmatrix} 2x_0 \\ 2y_0 \end{bmatrix}$$

ולכן מייד אנחנו יודעים שעבור $t_0 \in [0, 2\pi]$ המקיימת $\gamma(t_0) = P_0$, הווקטורים $\gamma'(t_0)$, $\vec{\nabla} f(P_0)$ ניצבים זה לזה. נראה זאת גם על ידי חישוב מפורש. נבחין כי אם $\gamma(t_0) = P_0 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$ אזי $\cos t_0 = x_0$ ו- $\sin t_0 = y_0$. אם כך

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \gamma'(t_0) &= \begin{bmatrix} 2x_0 \\ 2y_0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -\sin t_0 \\ \cos t_0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 2x_0 \\ 2y_0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -y_0 \\ x_0 \end{bmatrix} = -2x_0 y_0 + 2x_0 y_0 = 0 \end{aligned}$$

4 מחשנית

תהי $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ פונקציה נתונה ויהיו $\varphi, \psi: U \rightarrow \mathbb{R}$ פונקציות המוגדרות בקבוצה פתוחה $U \subset \mathbb{R}^2$. נתבונן בפונקציה $F: U \rightarrow \mathbb{R}$ המוגדרת על ידי

$$F\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = f\left(\begin{pmatrix} \varphi\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) \\ \psi\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) \end{pmatrix}\right)$$

נראה כיצד להשתמש בטענה 4 כדי לחשב את הנגזרות החלקיות של F בנקודה כלשהי $P_0 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} \in U$. נסמן $Q_0 = \begin{pmatrix} \varphi(P_0) \\ \psi(P_0) \end{pmatrix}$. כדי לחשב את הנגזרת החלקית לפי x אנחנו קובעים את y_0 ומגדירים את הפונקציה

$$g(t) = F\left(\begin{pmatrix} P_0 + t\vec{e}_1 \end{pmatrix}\right) = F\left(\begin{pmatrix} x_0 + t \\ y_0 \end{pmatrix}\right) = f\left(\begin{pmatrix} \varphi\left(\begin{pmatrix} x_0 + t \\ y_0 \end{pmatrix}\right) \\ \psi\left(\begin{pmatrix} x_0 + t \\ y_0 \end{pmatrix}\right) \end{pmatrix}\right)$$

נבחין כי קיבלנו פונקציה מהצורה שהייתה בטענה 4: נגדיר את המסילה $\gamma(t) = \begin{pmatrix} \varphi\left(\begin{pmatrix} x_0 + t \\ y_0 \end{pmatrix}\right) \\ \psi\left(\begin{pmatrix} x_0 + t \\ y_0 \end{pmatrix}\right) \end{pmatrix}$ עבור t בקטע פתוח כלשהו סביב 0, שעבורה $g(t) = f(\gamma(t))$ וכן $g(0) = f(Q_0)$. מיידית מההגדרה אנחנו רואים כי

$$\gamma'(0) = \begin{bmatrix} D_1\varphi(P_0) \\ D_1\psi(P_0) \end{bmatrix}$$

לפי טענה 4 נקבל כי הנגזרת החלקית לפי x היא

$$\begin{aligned} D_1F(P_0) &= g'(0) = (f \circ \gamma)'(0) = Df(\gamma(0)) \cdot \gamma'(0) \\ &= \vec{\nabla}f(Q_0) \cdot \begin{bmatrix} D_1\varphi(P_0) \\ D_1\psi(P_0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} D_1f(Q_0) \\ D_2f(Q_0) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} D_1\varphi(P_0) \\ D_1\psi(P_0) \end{bmatrix} \\ &= D_1f(Q_0) D_1\varphi(P_0) + D_2f(Q_0) D_1\psi(P_0) \end{aligned}$$

חישוב זה מראה לנו נוסחה דומה עבור הנגזרת החלקית השנייה,

$$D_2F(P_0) = \begin{bmatrix} D_1f(Q_0) \\ D_2f(Q_0) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} D_2\varphi(P_0) \\ D_2\psi(P_0) \end{bmatrix} = D_1f(Q_0) D_2\varphi(P_0) + D_2f(Q_0) D_2\psi(P_0)$$

את שני השוויונים האלה אנחנו יכולים לארגן באמצעות כפל מטריצות ולכתוב

$$\vec{\nabla}F(P_0) = \begin{bmatrix} D_1F(P_0) \\ D_2F(P_0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} D_1f(Q_0) \\ D_2f(Q_0) \end{bmatrix}^t \begin{bmatrix} D_1\varphi(P_0) & D_2\varphi(P_0) \\ D_1\psi(P_0) & D_2\psi(P_0) \end{bmatrix}$$