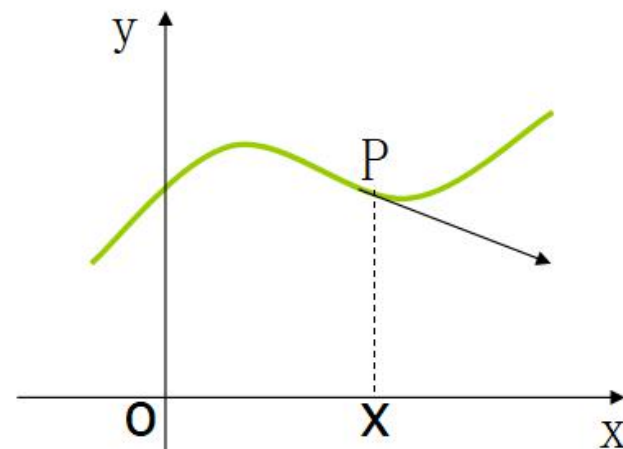


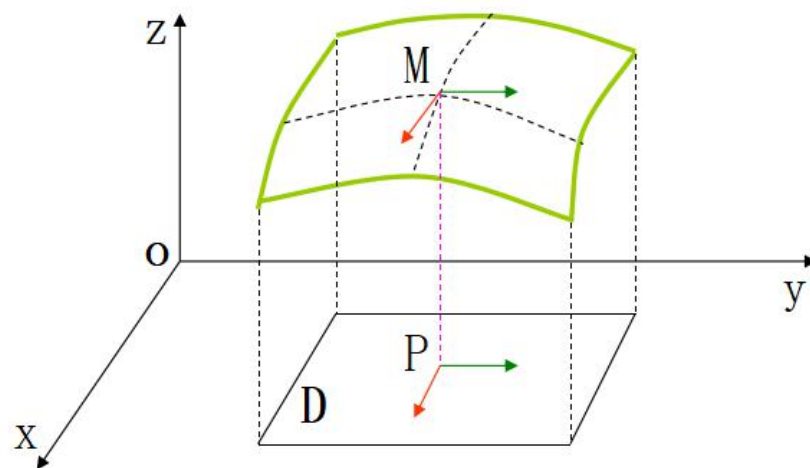
梯度

✓ 偏导数

✎ 对于一元函数 $y=f(x)$ 只存在 y 随 x 的变化



✎ 二元函数 $z=f(x,y)$ 存在 z 随 x 变化的变化率，随 y 变化的变化率，随 x 、 y 同时变化的变化率。



梯度

✓ 偏导数

✎ 定义：设函数 $z = f(x, y)$ 在点 (x_0, y_0) 的某个邻域内有定义
定 $y = y_0$ ，一元函数 $f(x, y_0)$ 在点 $x = x_0$ 处可导，即极限

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \Delta x, y_0) - f(x_0, y_0)}{\Delta x} = A$$

✎ 则称 A 为函数： $z = f(x, y)$ 在点 (x_0, y_0) 处关于自变量 x 的偏导数

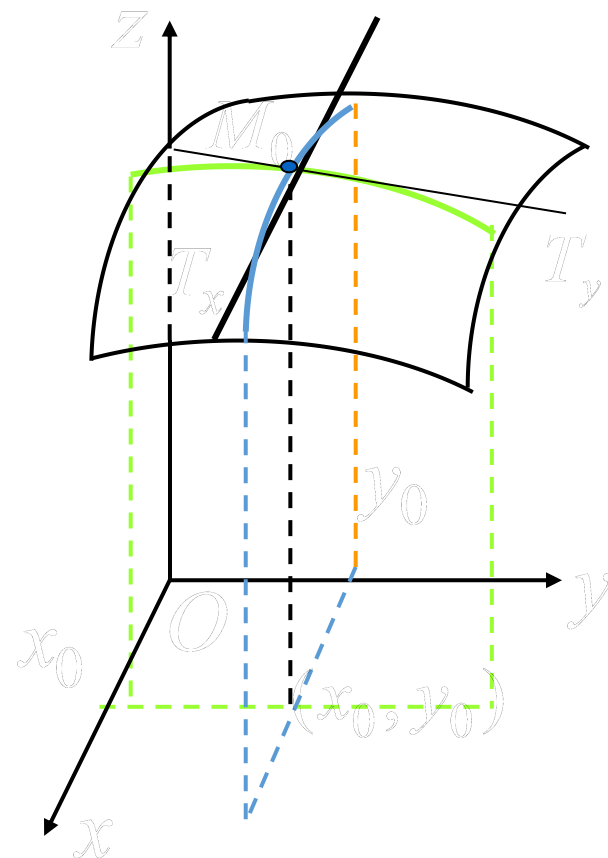
记作： $f_x(x_0, y_0)$ 后或者 $\left. \frac{\partial z}{\partial x} \right|_{\substack{x=x_0 \\ y=y_0}} \quad \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{\substack{x=x_0 \\ y=y_0}} \quad z_x \bigg|_{\substack{x=x_0 \\ y=y_0}}$

梯度

✓ 偏导数


📎 几何意义: $\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{\substack{x=x_0 \\ y=y_0}} = \left. \frac{d}{dx} f(x, y_0) \right|_{x=x_0}$ 是曲线 $\begin{cases} z = f(x, y) \\ y = y_0 \end{cases}$ 在点 M_0 处的切线 $M_0 T_x$ 对 x 轴的斜率。

📎 几何意义: $\left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{\substack{x=x_0 \\ y=y_0}} = \left. \frac{d}{dy} f(x_0, y) \right|_{y=y_0}$ 是曲线 $\begin{cases} z = f(x, y) \\ x = x_0 \end{cases}$ 在点 M_0 处的切线 $M_0 T_y$ 对 y 轴的斜率。



梯度

✓ 偏导数

 求 $f(x, y) = x^2 + 3xy + y^2$ 在点 $(1, 2)$ 处的偏导数。

$$f_x(x, y) = 2x + 3y$$

$$f_y(x, y) = 3x + 2y$$

$$f_x(1, 2) = (2x + 3y) \bigg|_{\substack{x=1 \\ y=2}} = 8$$

$$f_y(1, 2) = (3x + 2y) \bigg|_{\substack{x=1 \\ y=2}} = 7$$

梯度

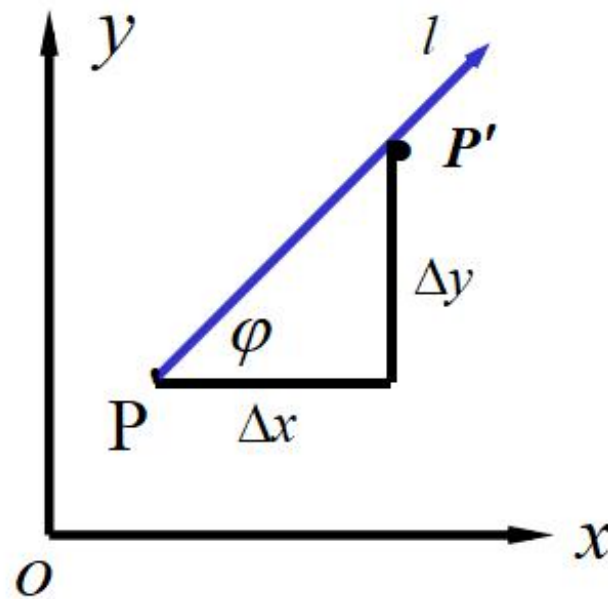
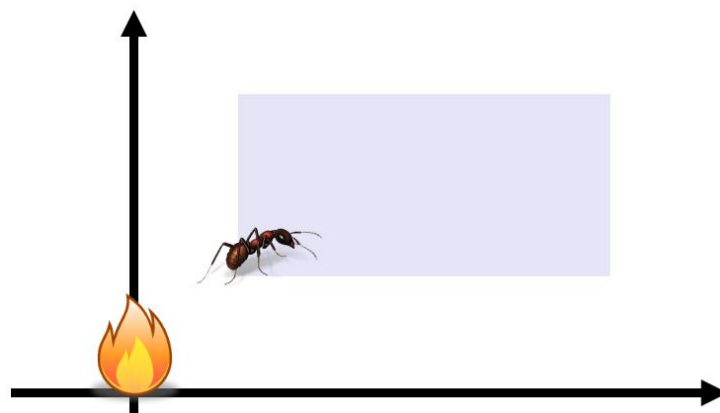
✓ 方向导数

📎 蚂蚁沿什么方向跑路才能活?

📎 函数: $z = f(x, y)$

$$|PP'| = \rho = \sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2}$$

$$\Delta z = f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)$$



梯度

✓ 方向导数

✎ 如果函数的增量，与这两点距离的比例存在，则称此为在P点沿着L的方向导数

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)}{\rho}$$

✎ 函数： $f(x, y)$ 在X轴正向 $\vec{e}_1 = \{1, 0\}$ ，Y轴正向 $\vec{e}_2 = \{0, 1\}$ 的方向导数

分别为： f_x, f_y 负方向导数： $-f_x, -f_y$

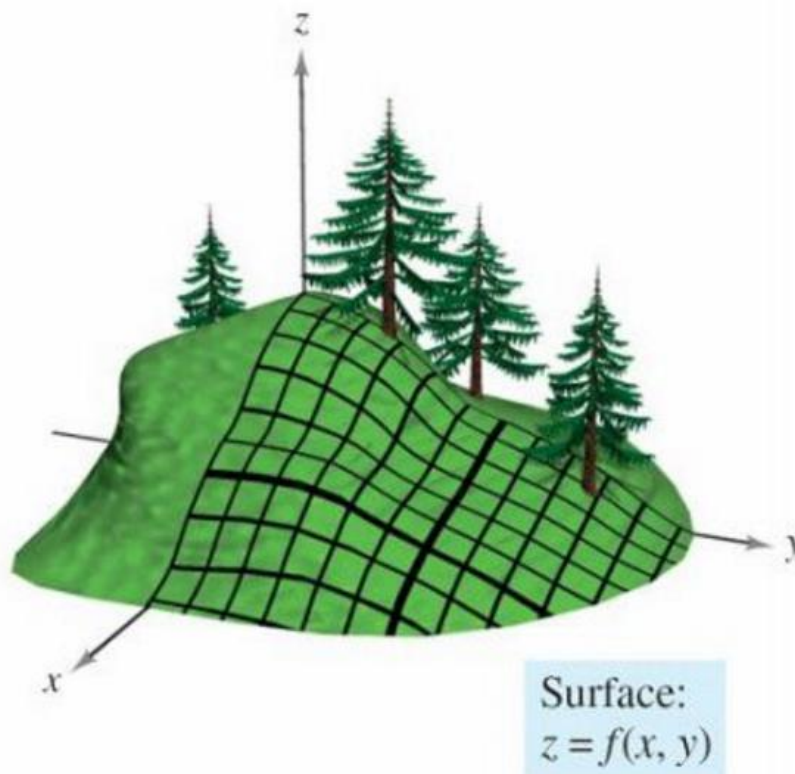
梯度

✓ 方向导数

✎ 定理：如果函数 $z = f(x, y)$ 在点 $P(x, y)$ 是可微分的，那么在该点沿任意方向 L 的方向导数都存在。

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \varphi + \frac{\partial f}{\partial y} \sin \varphi$$

✎ φ 为 x 轴到 L 的角度



梯度

求函数 $z = xe^{2y}$ 在点 $P(1,0)$ 处沿从点 $P(1,0)$ 到点 $Q(2,-1)$ 的方向的方向导数.

解 这里方向 \vec{l} 即为 $\overrightarrow{PQ} = \{1, -1\}$,

故 x 轴到方向 \vec{l} 的转角 $\varphi = -\frac{\pi}{4}$.

$$\therefore \left. \frac{\partial z}{\partial x} \right|_{(1,0)} = e^{2y} \Big|_{(1,0)} = 1; \quad \left. \frac{\partial z}{\partial y} \right|_{(1,0)} = 2xe^{2y} \Big|_{(1,0)} = 2,$$

所求方向导数

$$\frac{\partial z}{\partial l} = \cos\left(-\frac{\pi}{4}\right) + 2\sin\left(-\frac{\pi}{4}\right) = -\frac{\sqrt{2}}{2}.$$

梯度

✓ 梯度

✎ 函数: $z = f(x, y)$ 在平面域内具有连续的一阶偏导数, 对于其中每一个点

$P(x, y)$ 都有向量 $\frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j}$, 则其称为函数在点P的梯度。

$$\text{grad}f(x, y) = \frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j}$$

✎ $\vec{e} = \cos \varphi \vec{i} + \sin \varphi \vec{j}$ 是方向L上的单位向量

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \varphi + \frac{\partial f}{\partial y} \sin \varphi = \left\{ \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} \right\} \cdot \{ \cos \varphi, \sin \varphi \}$$

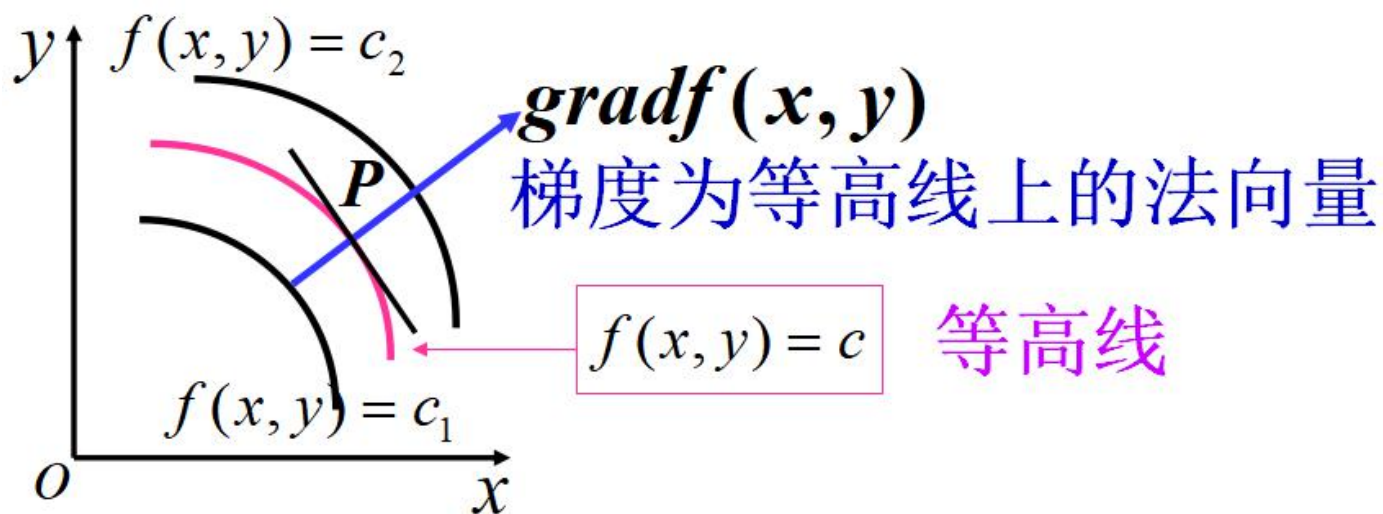
$$= \text{grad}f(x, y) \cdot \vec{e} = |\text{grad}f(x, y)| \cos \theta \quad \theta = (\text{grad}f(x, y), \vec{e})$$

梯度

✓ 梯度

✎ 只有当 $\cos(\text{grad}f(x, y), \vec{e}) = 1$, $\frac{\partial f}{\partial l}$ 才有最大值。

✎ 函数在某点的梯度是一个向量，它的方向与方向导数最大值取得的方向一致。其大小正好是最大的方向导数



梯度

设 $u = xyz + z^2 + 5$, 求 $\text{grad } u$, 并求在点 $M(0, 1, -1)$ 处方向导数的最大(小)值.

$$\because \frac{\partial u}{\partial x} = yz, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = xz, \quad \frac{\partial u}{\partial z} = xy + 2z,$$

$$\begin{aligned} \therefore \text{grad } u \Big|_{(0,1,-1)} &= (yz, xz, xy + 2z) \Big|_{(0,1,-1)} \\ &= (-1, 0, -2) \end{aligned}$$

从而 $\max \left\{ \frac{\partial u}{\partial l} \Big|_M \right\} = \|\text{grad } u\| = \sqrt{5}$

$$\min \left\{ \frac{\partial u}{\partial l} \Big|_M \right\} = -\|\text{grad } u\| = -\sqrt{5}$$