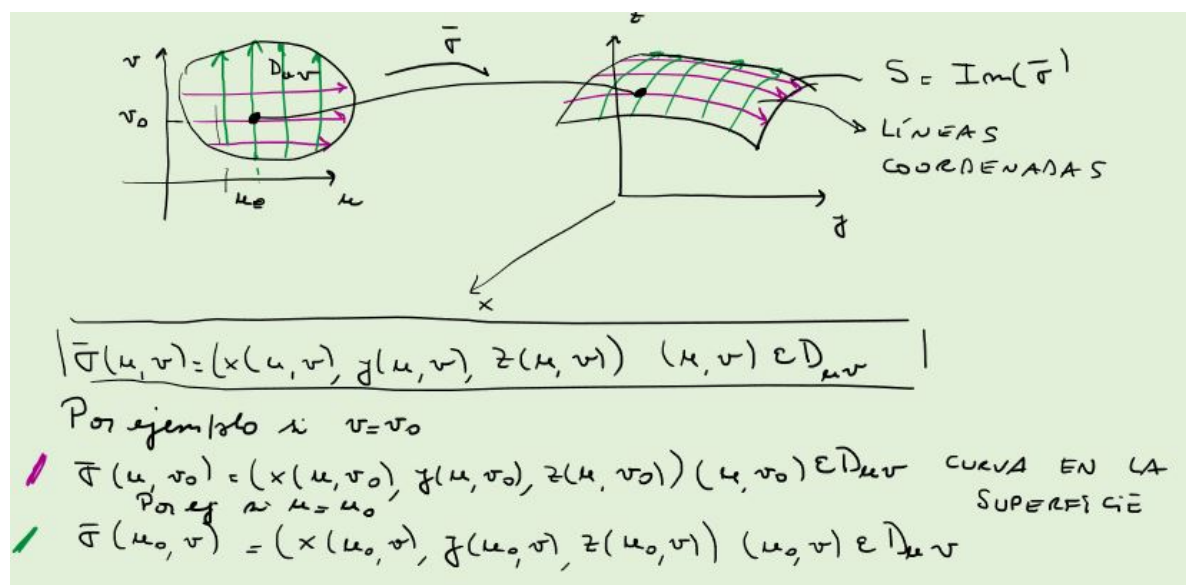


# Derivadas

## Superficies parametrizadas

Sea  $\bar{\sigma} : D_{uv} \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 / \bar{\sigma}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$  con  $D_{uv}$  conexo y  $\bar{\sigma}$  continua entonces:

$$Im(\bar{\sigma}) = S$$



Ej:

Sea  $\bar{\sigma} : D_{uv} \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 / \bar{\sigma}(u, v) = (u \cos v, u \sin v, u)$  y

$$D_{uv} = \{(u, v) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq u \leq 2, 0 \leq v \leq 2\pi\}$$

Escribimos la parametrización con ecuaciones cartesianas

$$\begin{cases} x = u \cos v & (1) \\ y = u \sin v & (2) \\ z = u & (3) \end{cases}$$

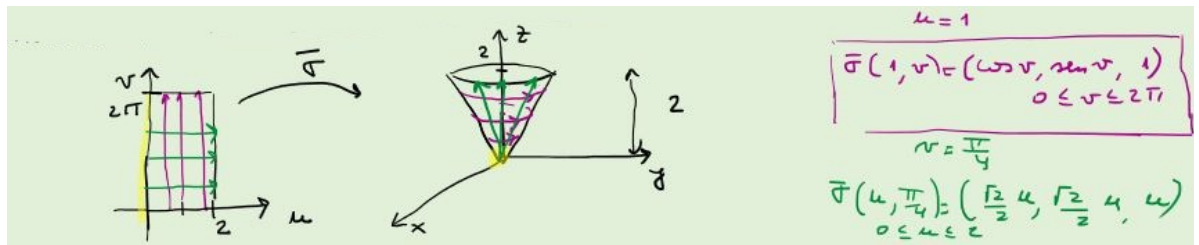
$$\text{De(1)} \quad x^2 = u^2 \cos^2 v$$

$$\text{De(2)} \quad y^2 = u^2 \sin^2 v$$

$$x^2 + y^2 = u^2 \quad \text{como } u \geq 0$$

$$u = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$z = \sqrt{x^2 + y^2}, z \leq 2$$



## Derivabilidad

### Derivada de una función vectorial

Sea  $\bar{f} : D \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $t_0 \in D$  Si existe con norma finita

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\bar{f}(t_0 + h) - \bar{f}(t_0)}{h}$$

diremos que  $\bar{f}$  es derivable en  $t_0$

$$\bar{f}'(t_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\bar{f}(t_0 + h) - \bar{f}(t_0)}{h}$$

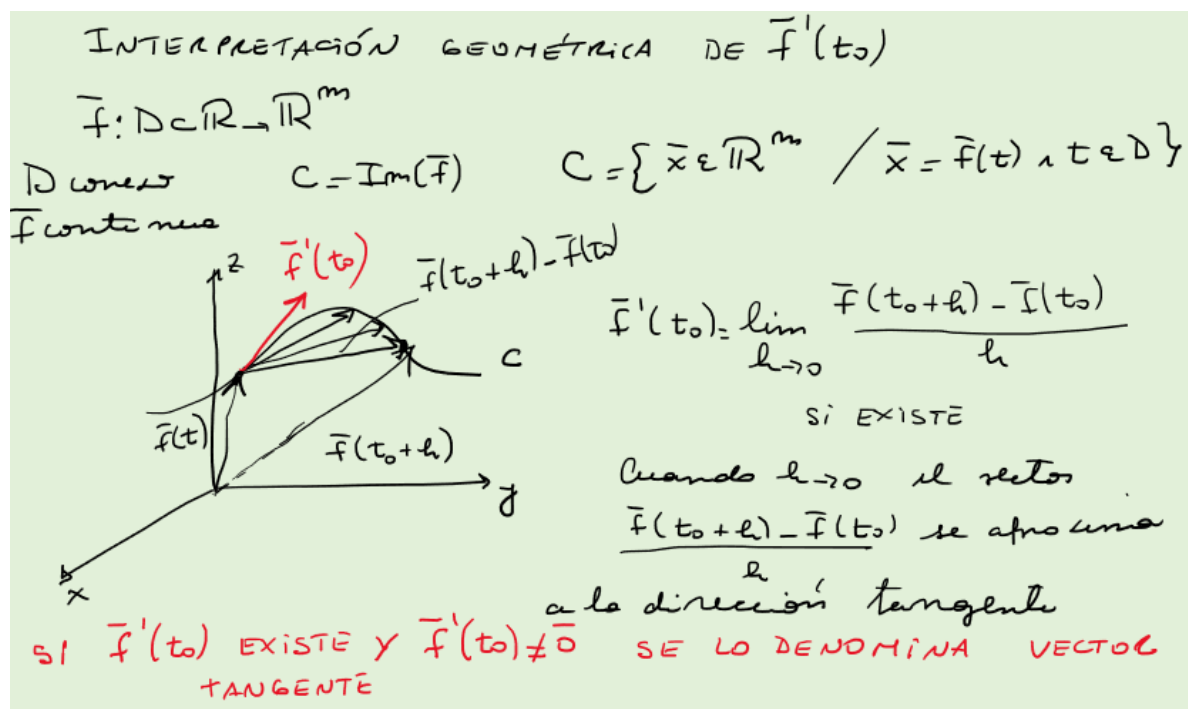
O bien,

$$\bar{f}'(t_0) = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{\bar{f}(t) - \bar{f}(t_0)}{t - t_0}$$

Una función vectorial es derivable en un punto  $t_0$  si y solo si las componentes son derivables en ese punto.

ej 1:  $\bar{f} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2 / \bar{f}(t) = (\cos t, t^2 + 1)$   
 $\bar{f}'(t) = (-\sin t, 2t)$  ;  $\bar{f}'(\pi) = (-1, 2\pi)$

ej 2:  $\bar{f} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2 / \bar{f}(t) = (t, |t|)$  Hallar  $\bar{f}'(0)$ , si existe  
 $f_1(t) = t$  es derivable  $\forall t \in \mathbb{R}$   
 $f_2(t) = |t|$  no es derivable en  $t=0$   
 $\Rightarrow \nexists \bar{f}'(0)$



Si  $\vec{f}(t)$  representa la posición de una partícula en cada instante  $t$ :

Vector velocidad:  $\vec{v}(t) = \vec{f}'(t)$

Rapidez:  $s(t) = ||\vec{f}'(t)||$

Vector aceleración:  $\vec{a}(t) = \vec{v}'(t) = \vec{f}''(t)$

**Ej:**

Sea  $\vec{f}: D \subset [0, 4] \rightarrow \mathbb{R}^2 / \vec{f}(t) = (\sqrt{t}, 2-t)$

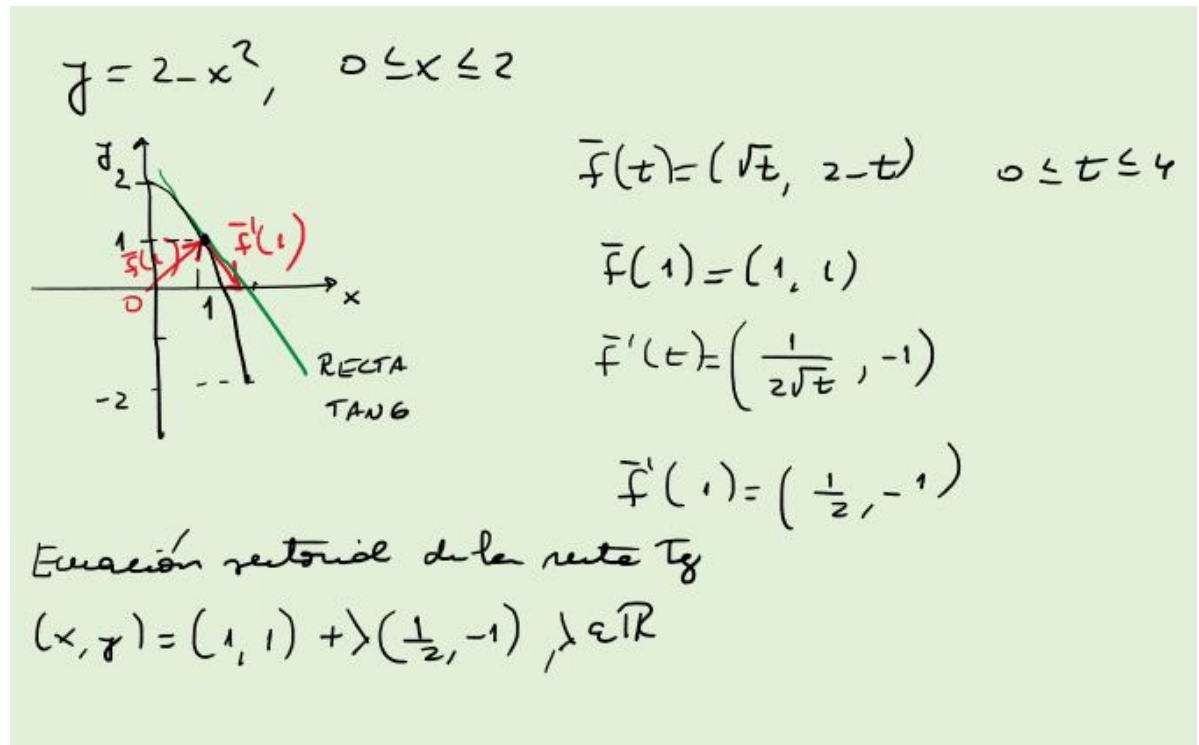
$C = \text{Im}(\vec{f})$

Primero encontremos los límites de  $x$  y después escribamos  $y$  en función de  $x$

$$\begin{aligned} 0 &\leq t \leq 4 \\ 0 &\leq \sqrt{t} \leq \sqrt{4} \\ 0 &\leq \sqrt{t} \leq 2 \\ 0 &\leq x \leq 2 \end{aligned}$$

$$\begin{cases} x = \sqrt{t} \rightarrow x^2 = t \\ y = 2 - t \rightarrow y = 2 - x^2, 0 \leq x \leq 2 \end{cases}$$

Graficamos y hallamos el vector tangente.



## Punto regular de una curva

Un punto  $P_0 = \vec{f}(t_0)$  es un punto regular de  $C = \text{Im}(\vec{f})$  si y solo si  $\exists \vec{f}'(t_0) \wedge \vec{f}'(t_0) \neq 0$

En el ejemplo,  $P_0 = (1, 1) = \vec{f}(1)$  es un punto regular

## Punto simple

Un punto  $P_0 = \vec{f}(t_0)$  es un punto simple de la curva  $C$  cuando es imagen de un solo punto del dominio.

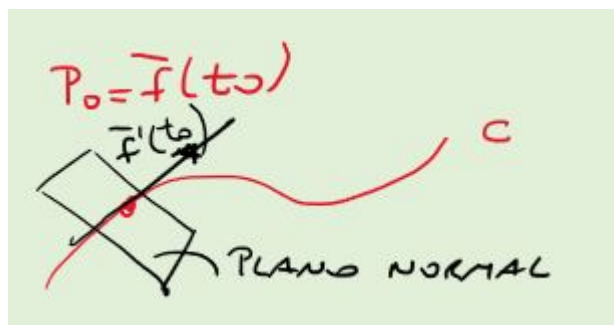
## Recta tangente y plano normal

### Recta tangente

$$\vec{x} = P_0 + \lambda \cdot \vec{f}'(t_0), \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

### Plano normal

$$\vec{f}'(t_0) \cdot (\bar{x} - P_0) = 0$$



## Derivadas de campos esclares

Sea  $f : D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}/z = f(x, y)$  y  $P_0 = (x_0, y_0) \in D$

Derivada parcial de  $f$  en el punto  $P_0$  se denota por:  $f_x(P_0)$ ,

$$f'_x(P_0),$$

$$\frac{\partial f}{\partial x}(P_0),$$

$$D_1 f(P_0)$$

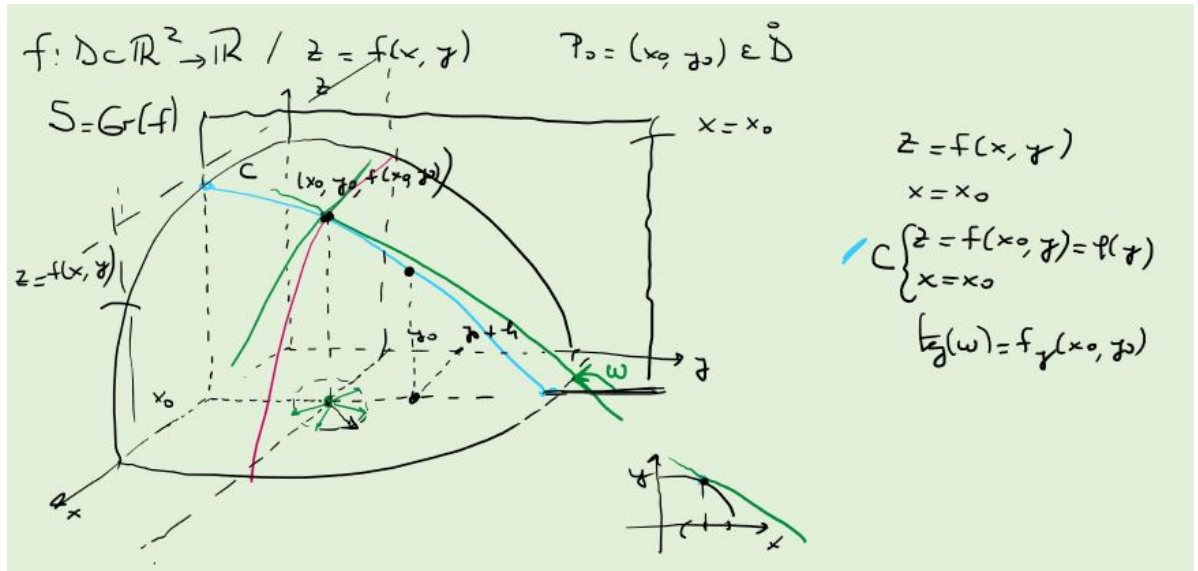
Si el limite existe entonces:

$$f_x(P_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h, y_0) - f(x_0, y_0)}{h}$$

Analogamente:

$$f_y(P_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0, y_0 + h) - f(x_0, y_0)}{h}$$

## Interpretación geométrica de las derivadas parciales



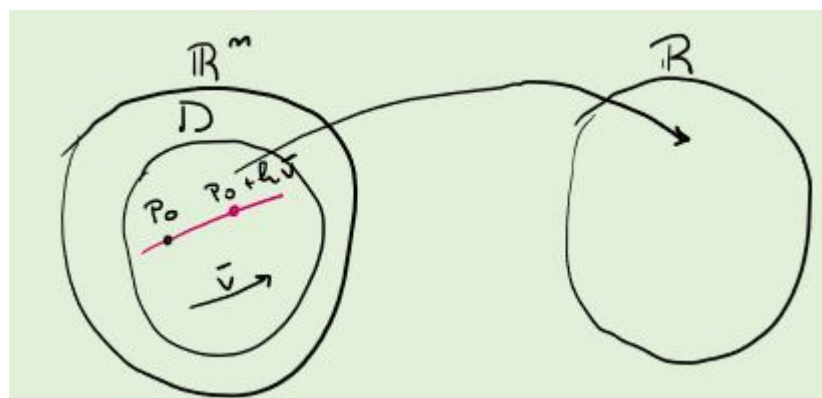
## Derivada direccional de un campo escalar

Sea  $f: D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} / z = f(x, y), P_0 \in D$  y  $\bar{v} \in \mathbb{R}^n$

Si el límite existe la derivada en dirección de  $\bar{v}$  se define:

$$f'(P_0, \bar{v}) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(P_0 + h\bar{v}) - f(P_0)}{h}$$

Caso particular  $\bar{v} = \vec{0}$ , la derivada en dirección del vector nulo siempre existe y vale 0.



$\bar{x} = P_0 + h \cdot \bar{v}, h \in \mathbb{R}$  son puntos de una recta.

Cuando  $||\vec{v}|| = 1$  la derivada recibe el nombre de **derivada direccional**

En este caso las derivadas parciales son un caso particular cuando se deriva en la dirección de los versores canónicos.

## Propiedad de homogeneidad

$$f'(P_0, k\vec{v}) = k f'(P_0, \vec{v})$$

## Utilidad

$$f'(P_0, \check{v}) = \frac{1}{||\check{v}||} \cdot f'(P_0, \vec{v})$$

## Derivada direccional de un campo vectorial

Sea  $\vec{f} : D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $P_0 \in D$ ,  $\check{v} \in \mathbb{R}^m$   $||\check{v}|| = 1$

$$\vec{f}'(P_0, \vec{v}) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\vec{f}(P_0 + h\vec{v}) - \vec{f}(P_0)}{h}$$

Este limite existe si y solo si existen los limites de todas las componentes.

## Derivadas parciales sucesivas

*Ejemplo*

$f(x, y) = y^2 \sin x$

ORDEN 0

ORDEN 1

ORDEN 2

ORDEN 3

$2^1 \subset 2$

$2^2$

$2^3$

Para un campo escalar  $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$  va a tener  $n^k$  derivadas de orden  $k$

## Teorema de Schwarz

Sea  $f : D_f \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  y el punto  $P_0 = (x_0, y_0)$  interior a  $D_f$ , si existen  $f_x$ ,  $f_y$  y  $f_{xy}$  en un entorno de  $P_0$  y  $f_{xy}$  es continua en  $P_0$ , entonces existe y  $f_{yx}(P_0)$  resultando  $f_{yx}(P_0) = f_{xy}(P_0)$

## Diferenciabilidad

Sea  $f : D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  /  $z = f(x, y)$  y  $P_0 = (x_0, y_0) \in D$

$f$  es diferenciable en  $P_0$  si  $f_x(P_0)$  y  $f_y(P_0)$  existen y:

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} \frac{f(x,y) - [f(x_0,y_0) + f_x(x_0,y_0)(x-x_0) + f_y(x_0,y_0)(y-y_0)]}{\|(x,y) - (x_0,y_0)\|} = 0$$

## Plano tangente

$$z = f(x_0, y_0) + f_x(x_0, y_0)(x - x_0) + f_y(x_0, y_0)(y - y_0)$$

## Gradiente

Sea  $f : D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $P_0 = (x_0, y_0)$

El vector cuyas componentes son las  $n$  derivadas parciales de  $f$  en  $P_0$  se llama gradiente de la función en  $P_0$  y se denota:

$$\bar{\nabla} f(P_0) = \left( \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right) = \text{grad}(f)$$

Para que exista el vector gradiente en un punto deben existir las  $n$  derivadas parciales en ese punto.

## Caso general

Sea  $f : D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  /  $z = f(x, y)$  y  $P_0 = (x_0, y_0) \in D$  tal que existen las  $n$  derivadas parciales en  $P_0$  entonces  $f$  es diferenciable en  $P_0$  si:

$$\lim_{\bar{x} \rightarrow P_0} \frac{f(\bar{x}) - f(P_0) - \nabla f(P_0) \cdot (\bar{x} - P_0)}{\|\bar{x} - P_0\|} = 0$$

Si  $f$  es diferenciable en  $P_0$  entonces  $f$  es continua en  $P_0$ .



Si  $f$  no es continua en  $P_0$  entonces  $f$  no es diferenciable en  $P_0$

Si  $f$  es diferenciable en  $P_0$  entonces existe  $f'(P_0, \bar{v}) \quad \forall \bar{v}$  y:

$$f'(P_0, \bar{v}) = \bar{\nabla} f(P_0) \cdot \bar{v}$$

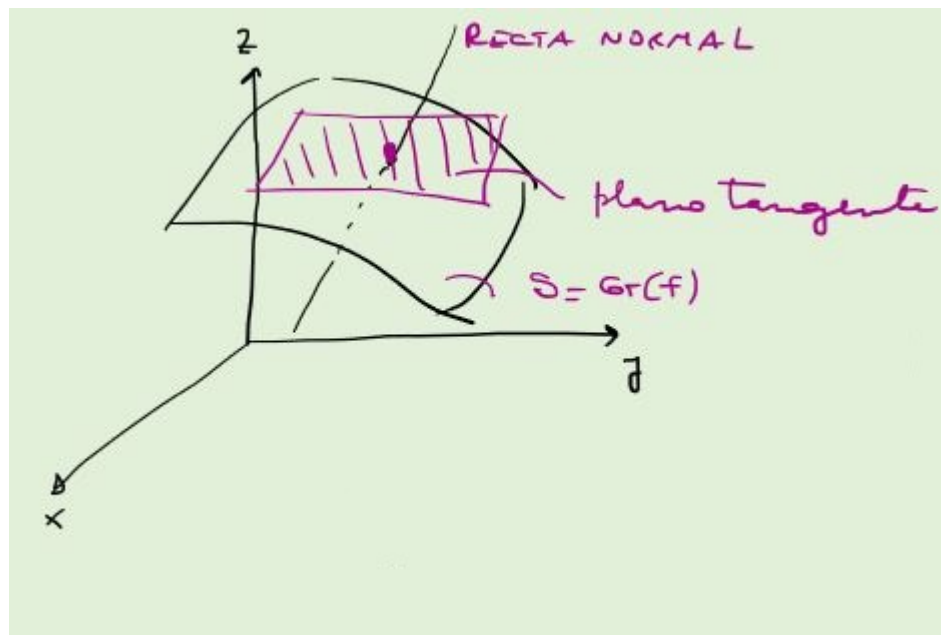
Las funciones polinomicas son diferenciables en  $\mathbb{R}^n$

## Propiedades de la matriz jacobiana

Si  $\bar{f} : D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  y  $P_0 \in D$  es tal que existen todas las derivadas parciales de  $\bar{f}$  en  $P_0$  y son continuas en un  $E(P_0)$  entonces  $D\bar{f}(P_0)$  es continua y  $\bar{f}$  es diferenciable en  $P_0$

## Componentes de un vector normal al plano tangente

$$\bar{N} = (f_x(x_0, y_0), f_y(x_0, y_0), -1)$$



## Ecuación del plano tangente

$$\underbrace{f_x(x_0, y_0)}_a x + \underbrace{f_y(x_0, y_0)}_b y + \underbrace{-z}_{c=-1} + \underbrace{f(x_0, y_0) - x_0 f_x(x_0, y_0) - y_0 f_y(x_0, y_0)}_d = 0$$

## Ecuación vectorial de la recta normal

En el punto  $(x_0, y_0, f(x, y))$

$$\vec{X} = (x_0, y_0, f(x_0, y_0)) + \lambda (f_x(x_0, y_0), f_y(x_0, y_0), -1), \lambda \in \mathbb{R}$$

## Derivada direccional maxima, minima y nula

Cuando  $\vec{\nabla} f(P_0) \neq \vec{0}$   $f'(P_0, \vec{v}_{\max}) = \|\vec{\nabla} f(P_0)\|$   $\vec{v}_{\max} = \frac{\vec{\nabla} f(P_0)}{\|\vec{\nabla} f(P_0)\|}$   
*Derivada direccional máxima*

*Derivada direccional mínima*

$$f'(P_0, \vec{v}_{\min}) = -\|\vec{\nabla} f(P_0)\| \quad \vec{v}_{\min} = -\frac{\vec{\nabla} f(P_0)}{\|\vec{\nabla} f(P_0)\|}$$

Por otra parte se obtiene derivada direccional nula

$$\forall \vec{v} \perp \vec{\nabla} f(P_0)$$



$$f'(P_0, \vec{v}) = \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \vec{v} = \|\vec{\nabla} f(P_0)\| \underbrace{\|\vec{v}\|}_1 \cos \theta = \|\vec{\nabla} f(P_0)\| \cos \theta$$

## Formula de aproximacion lineal de campos escalares

Fórmula de  
Aproximación

usando diferencial

$$f(P_0 + \vec{H}) \approx f(P_0) + \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \vec{H}$$

## En superficies parametrizadas

$$\vec{m}_0 = \vec{\sigma}_u(u_0, v_0) \times \vec{\sigma}_v(u_0, v_0)$$



$$\vec{m}_0 \cdot (\vec{x} - P_0) = 0$$

Ecuación del plano tangente

o bien en forma vectorial

$$\vec{x} = P_0 + \mu \vec{\sigma}_u(u_0, v_0) + t \vec{\sigma}_v(u_0, v_0), \quad \mu, t \in \mathbb{R}$$

Ecuación de la recta normal a  $S$  en  $P_0$

$$\vec{x} = P_0 + \lambda \vec{m}_0, \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

## Teorema de composición de funciones

Sean  $g: D_g \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$ ,  $f: D_f \subset \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^n$  si  $\text{Im}(g) \subset D_f$   
 se define  $h = f \circ g$  y si  $g$  es diferenciable en  $P_0$  y  
 $f$  es diferenciable en  $g(P_0)$  entonces la función compuesta  $h$   
 es diferenciable en  $P_0$  y  $Dh(P_0) = Df(g(P_0)) Dg(P_0)$  PRODUCTO DE MATRICES

$m \times m$        $m \times \underbrace{p}_{\uparrow}$        $\underbrace{p}_{\uparrow} \times n$

## Caso particular

$$\text{Sea } \bar{g}: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^m \text{ y } f: D_f \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$$

$$h'(t) = \nabla f(\bar{g}(t_0)) \cdot \bar{g}'(t_0)$$

## Aplicación de la regla de la cadena

Sea  $f: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  diferenciable y  $P_0 \in \bar{D}$  /

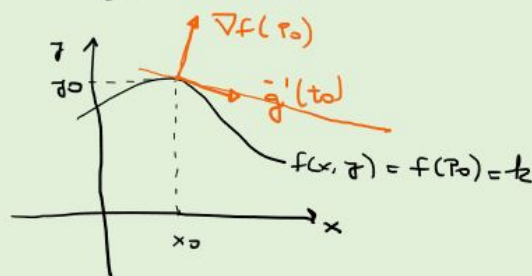
$\nabla f(P_0) \neq \vec{0}$ , consideramos la curva de nivel que pasa por  $P_0$ ,  $C_k(f) = \{(x, y) \in D : \underline{f(x, y) = f(P_0)}\}$   
 $k = f(P_0)$

J sea  $\bar{g}: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  /  $\bar{g}(t) = (x(t), y(t))$  una parametrización regular de  $C_k$   $\bar{g}(t_0) = P_0$ ,  $\bar{g}'(t_0) \neq \vec{0}$   $\bar{g}$  dif

$$h(t) = (f \circ \bar{g})(t) = k$$

$\forall t \in I$ :  $h'(t) = 0$  aplicamos la regla de la

cadena  $\underbrace{\nabla f(\bar{g}(t_0))}_{\neq \vec{0}} \cdot \underbrace{\bar{g}'(t_0)}_{\neq \vec{0}} = 0 \Rightarrow \nabla f(\bar{g}(t_0)) \perp \bar{g}'(t_0)$   
 $P_0 = \bar{g}(t_0)$



Si  $f: D \subset \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $f \in C^1(D)$  Dado,  $P_0 \in D$

$C_k(f) = \{ \bar{x} \in D : f(\bar{x}) = k, k \in \mathbb{R} \}$ , CONJUNTO DE NIVEL

QUE PASA POR  $P_0$  :  $f(\bar{x}) = f(P_0)$ , ES UNA SUPERFICIE LLAMADA SUPERFICIE DE NIVEL  $S$ ,  $\nabla f(P_0) \perp S$  EN EL PUNTO  $P_0$

Ecuación del plano tangente

$$\nabla f(P_0) \cdot (\bar{x} - P_0) = 0$$

$f: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} / z = f(x, y)$

Definimos una función  $\varphi: D_\varphi \subset \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} / \varphi(x, y, z) = f(x, y) - z$

$\varphi \in C^1(D_\varphi)$ ,  $C_0(\varphi) = \{(x, y, z) \in D_\varphi, f(x, y) - z = 0\}$

$C_0(\varphi) = \text{Gr}(f) = S$ ,  $P_0 \in C_0(\varphi)$ ,  $\nabla \varphi(P_0) \perp S$

$$\nabla \varphi(x, y, z) = (f_x(x, y), f_y(x, y), -1)$$

$$\nabla \varphi(x_0, y_0, z_0) = (f_x(x_0, y_0), f_y(x_0, y_0), -1)$$