

MAT-13440 LAAJA MATEMATIIKKA 4

Tampereen teknillinen yliopisto

Risto Silvennoinen

Kevät 2010

Luku 3. Raja-arvot. Osittaisderivaatat.

1. Funktioiden raja-arvot

Tarkastelemme funktioita $f : A \rightarrow \mathbb{R}$, joiden määrittelyjoukko $A \subseteq \mathbb{R}^n$. Muuttujat ovat siis vektoreita $\mathbf{x} = [x_1 \ x_2 \ \cdots \ x_n]^T \in \mathbb{R}^n$, jolloin myös sanotaan, että funktio f on n :n muuttujan funktio.

Derivointia varten tarvitsemme funktion raja-arvon käsitteen. Periaate on sama, kuin jatkuvuutta määriteltäessä: Kun muuttujapuolella on joukon A pisteiden jono $\{\mathbf{x}_k\}$ joka lähestyy jotain pistettä \mathbf{x}_* kohti, kuvapuolella funktion vastaavien arvojen $f(\mathbf{x}_k)$ jono lähestyy (mahdollisesti) jotain arvoa ℓ kohti. Jos tämä raja-arvo on olemassa ja sama *jokaisella* pistettä \mathbf{x}_* kohti suppenevalla jonolla $\{\mathbf{x}_k\}$, niin funktiolla $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ on **raja-arvo** ℓ , kun $\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_*$:

$$\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_*} f(\mathbf{x}) = \ell.$$

Muuttujapuolella tuo piste \mathbf{x}_* ei välttämättä kuulu joukkoon A . Silloin riittää, että se on joukon A **kasautumispiste** (limit point, rajapiste) eli että on olemassa joukon $A \setminus \{\mathbf{x}_*\}$ pisteistä koostuva jono, joka suppenee kohti pistettä \mathbf{x}_* .

Sellainen piste \mathbf{x}_* , joka joko kuuluu joukkoon A tai on A :n kasautumispiste, on joukon A **kosketuspiste**.

Jatkuvan funktion tapauksessa pisteen \mathbf{x}_* toki on kuuluttava joukkoon A . Saamme siis funktion jatkuvuudelle seuraavan karakterisoinnin:

Lause 1. Funktio $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ on pisteessä $\mathbf{x}_* \in A$ jatkuva, jos ja vain jos

$$\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_*} f(\mathbf{x}) = f(\mathbf{x}_*)$$

Jonojen raja-arvoja koskevista tuloksista saadaan funktioiden summille, tuloille ja osamäärille luonnolliset, reaalfunktioille tutut laskusäännöt (ks. Laaja matematiikka 3.).

Verrattuna (yhden) reaaliuuttujan funktion raja-arvoihin, useamman muuttujan funktioiden raja-arvojen laskeminen on yleensä huomattavasti vaikeampaa. Tämä johtuu lähinnä siitä, että **lähestymistapoja** on paljon enemmän. Esimerkiksi lähestymissuuntia on äärettömän monta, kun niitä reaaliakselilla on vain kaksi.

Esim. 1 Raja-arvoa $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{y^2 - x^2}{y^2 + x^2}$ ei ole olemassa, koska lähestyminen pitkin koordinaattiakseleita johtaa eri arvoihin: x -akselia pitkin lähestyttäessä lähestyy lauseke arvoa -1 , ja y -akselia pitkin arvoa 1 .

Esim. 2 Raja-arvoa $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{xy^2}{x^2 + y^4}$ ei myöskään ole. Tosin koordinaattiakseleita pitkin lähestyminen johtaa arvoon 0 , mutta paraabelia $x = y^2$ pitkin lähestyttäessä lähestytään arvoa $\frac{1}{2}$.

Esim. 3 Funktiolla $f(x, y) = \frac{x^3 y}{x^2 + y^4}$, $(x, y) \neq (0, 0)$ sen sijaan on raja-arvo origossa: $\lim_{(x, y) \rightarrow (0, 0)} f(x, y) = 0$. Kokeilemalla pitkin koordinaattiakseleita saadaan 0. Tästä voidaan päätellä, että jos raja-arvo on olemassa, sen on pakko olla 0. Arviointi

$$0 \leq \left| \frac{x^3 y}{x^2 + y^4} \right| = \frac{|x^3 y|}{x^2 + y^4} \leq \frac{|x^3 y|}{x^2} = |xy|, \quad x \neq 0,$$

on selvästi voimassa myös, kun $x = 0$. Tästä nähdään, että raja-arvo on 0.

Funktion raja-arvon käsite voidaan esittää myös " $\varepsilon - \delta$ " muodossa:

Olkoon \mathbf{x}_* joukon A kosketuspiste. Silloin funktiolle $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ pätee:

$$\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_*} f(\mathbf{x}) = \ell$$

jos ja vain jos jokaisella $\varepsilon > 0$ on olemassa sellainen $\delta > 0$, että

$$\mathbf{x} \in A \setminus \{\mathbf{x}_*\} \ \& \ \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_*\| < \delta \ \Rightarrow \ \|f(\mathbf{x}) - \ell\| < \varepsilon.$$

2. Osittaisderivaatat

Oletetaan yhden reaalimuuttujan funktioiden derivointi tunnetuksi. Osittaisderivointi on silloin idealtaan yksinkertainen: pidetään muita muuttujia vakiona, paitsi sitä, jonka suhteen derivoidaan.

Jos funktion $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ määrittelyjoukko A on avoin ja $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n) \in A$, niin f :n **i :s osittaisderivaatta** on

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(\mathbf{x}) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(\mathbf{x} + t\mathbf{e}_i) - f(\mathbf{x})}{t},$$

mikäli oikeanpuoleinen raja-arvo on olemassa.

Jos nämä osittaisderivaatat ovat olemassa jokaisessa A :n pisteessä jokaisella i , niin sanotaan: Funktiolla $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ on **ensimmäisen kertaluvun osittaisderivaatat**. Funktio on silloin **jatkuvasti differentioituva**, mikäli nämä osittaisderivaatat ovat jatkuvia.

Jos ensimmäisen kertaluvun osittaisderivaatat voidaan osittaisderivoida, saadaan **toisen kertaluvun osittaisderivaatat**. Näistä käytetään merkintää

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(\mathbf{x}) := \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right) (\mathbf{x})$$

Vastaavasti määritellään muut korkeamman kertaluokan osittaisderivaatat.

Derivointijärjestystä ei välttämättä voi vaihtaa.

Esim. 4 Funktiolla

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy(x^2 - y^2)}{x^2 + y^2}, & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & , (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

on ensimmäisen kertaluvun osittaisderivaatat

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x, 0) = x \quad , x \in \mathbb{R} \quad \text{ja} \quad \frac{\partial f}{\partial x}(0, y) = -y \quad , y \in \mathbb{R} \quad , \text{ kuten erotusosamäärillä}$$

$$\text{laskemalla nähdään. Siis } \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(0, 0) = -1 \quad \text{ja} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(0, 0) = 1 \quad .$$

Mutta onneksi tämä on harvinaista, sillä derivointijärjestys voidaan vaihtaa, jos toisen kertaluvun osittaisderivaatat ovat jatkuvia:

Lause 2. Derivoimisjärjestyksen vaihto Jos funktiolla $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ on *jatkuvat* toisen kertaluvun osittaisderivaatat avoimessa joukossa A , niin jokaisessa A :n pisteessä \mathbf{x} on voimassa

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\mathbf{x}) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(\mathbf{x}) \quad , \quad \text{kaikilla } i, j = 1, 2, \dots, n.$$

3. Väliarvolause. Suunnatut derivaatat.

Reaalifunktion $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ väliarvolause takasi, että välillä (a, b) on piste c , jossa

$$f(b) - f(a) = f'(c)(b - a).$$

Funktion f riitti tässä olla suljetulla välillä $[a, b]$ jatkuva ja avoimella välillä (a, b) differentioituva.

Useamman muuttujan reaaliarvoiselle funktiolle $f : A \rightarrow \mathbb{R}$, $A \subseteq \mathbb{R}^n$ avoin, saadaan jatkossa kehiteltyä vastaavanlainen tulos.

Oletetaan f :llä olevan ensimmäisen kertaluvun osittaisderivaatat A :ssa.

Todetaan ensin, että tarkasteltaessa funktion f muuttumista aina yhden muuttujan x_i suhteen, saadaan reaalimuuttujan t funktio $t \mapsto f(\mathbf{x} + t\mathbf{e}_i)$.

Tämän derivaatta kohdassa $t = 0$ on silloin $\frac{\partial f}{\partial x_i}(\mathbf{x})$. Jos a on sellainen

luku, että jana $[\mathbf{x}, \mathbf{x} + a\mathbf{e}_i] \subset A$, niin silloin reaalifunktioiden väliarvolauseen nojalla on olemassa sellainen vakio $0 < \theta < 1$, että

$$f(\mathbf{x} + a\mathbf{e}_i) - f(\mathbf{x}) = \frac{\partial f}{\partial x_i}(\mathbf{x} + \theta a\mathbf{e}_i)a.$$

Edellinen tulos ei vielä oikein käy väliarvolauseeksi, koska siinä on tehty muutoksia pisteestä \mathbf{x} vain koordinaattiakselien suuntiin (eli kantavektorien \mathbf{e}_i suuntiin). Koska kuitenkin mielivaltaiseen pisteeseen päästään ilmeisesti n :llä koordinaattiakselien suuntaisella askeleella, saadaan näin yleisempi tulos.

Lause 3. Olkoon säde $r > 0$ sellainen, että avoin kuula $B_r(\mathbf{x}) \subseteq A$, ja muutos \mathbf{h} niin pieni, että $\mathbf{x} + \mathbf{h} \in B_r(\mathbf{x})$. Silloin on olemassa n pistettä $\mathbf{z}_1, \dots, \mathbf{z}_n \in B_r(\mathbf{x})$, $\|\mathbf{x} - \mathbf{z}_i\| < \|\mathbf{h}\|$, joiden kautta kulkien funktion f sama muutos on

$$f(\mathbf{x} + \mathbf{h}) - f(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^n h_i \frac{\partial f}{\partial x_i}(\mathbf{z}_i).$$

Osittaisderivaatat ovat määritelmän mukaan derivaattoja koordinaattiakseleiden suuntaan. Yleisemmin voidaan määritellä funktion $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ **suunnattu derivaatta** pisteessä $\mathbf{x} \in A$ **suuntaan** \mathbf{p} :

$$\frac{\partial f}{\partial \mathbf{p}}(\mathbf{x}) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(\mathbf{x} + t\mathbf{p}) - f(\mathbf{x})}{t}.$$

(Tämä riippuu paitsi vektorin \mathbf{p} suunnasta, myös sen pituudesta. Sen vuoksi monissa esityksissä määritellään suunnattu derivaatta vain yksikkövektorin suuntaan.)

Käyttämällä lauseen 2 tulosta, saadaan *jatkuvasti differentioituvalle* funktiolle f suunnattu derivaatta olemassa olevaksi jokaisessa avoimen joukon A pisteessä \mathbf{x} ja jokaiselle suunnalle $\mathbf{p} \neq \mathbf{0}$. Suunnattu derivaatta voidaan silloin laskea osittaisderivaattojen avulla:

$$\frac{\partial f}{\partial \mathbf{p}}(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^n p_i \frac{\partial f}{\partial x_i}(\mathbf{x}).$$

Tälle saadaan yksinkertainen esitysmuoto gradientin avulla.

Jos funktiolla $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ on avoimessa joukossa A olemassa ensimmäisen kertaluvun osittaisderivaatat, niin funktion f **gradientti** pisteessä $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ on

$$\nabla f(\mathbf{x}) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(\mathbf{x}), \frac{\partial f}{\partial x_2}(\mathbf{x}), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(\mathbf{x}) \right).$$

Yleisimmin gradienttia pidetään vektorina, jolloin se on tässä esityksessä *pystyvektori*:

$$\nabla f(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1}(\mathbf{x}) \\ \frac{\partial f}{\partial x_2}(\mathbf{x}) \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n}(\mathbf{x}) \end{bmatrix}.$$

Käyttämällä gradienttia saamme jatkuvasti differentioituvalle funktiolle suunnatun derivaatan kaavaksi:

Lause 4.
$$\frac{\partial f}{\partial \mathbf{p}}(\mathbf{x}) = \nabla f(\mathbf{x})^T \mathbf{p}.$$

Kokoamalla tulokset yhteen saadaan:

Lause 5. Väliarvolause. Olkoon $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ jatkuvasti differentioituva avoimessa joukossa A . Jos jana $[\mathbf{x}, \mathbf{x} + \mathbf{h}]$ sisältyy joukkoon A , niin on olemassa sellainen luku θ , $0 < \theta < 1$, että

$$f(\mathbf{x} + \mathbf{h}) - f(\mathbf{x}) = \nabla f(\mathbf{x} + \theta \mathbf{h})^T \mathbf{h}.$$

Suunnattu derivaatta kertoo funktion muutosnopeuden suuntaan \mathbf{p} , jos \mathbf{p} on yksikkövektori.

Silloin jos suunnaksi otetaan gradientin suunta normeerattuna, nähdään, että *funktio kasvaa nopeimmin gradienttinsa suuntaan*. Vastaavasti voidaan todeta, että *funktio pienenee nopeimmin gradienttinsa vastasuuntaan*.

Ensimmäisen kertaluvun osittaisderivaattojen olemassaolo ei vielä takaa funktion jatkuvuutta. Esimerkkinä siitä käy funktio

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2 + y^2}, & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & , (x, y) = (0, 0) \end{cases} .$$

Mutta osittaisderivaattojen jatkuvuus pelastaa taas tilanteen:

Lause 6. Jos $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ on avoimessa joukossa $A \subseteq \mathbb{R}^n$ määritelty jatkuvasti differentioituva funktio (eli funktiolla on joukossa A jatkuvat ensimmäisen kertaluvun osittaisderivaatat), niin f on jatkuva.