

### חשבון דיפרנציאלי ואינטגרלי 3

© ארזים

5 בנובמבר 2016

בפעם שעברנו דיברנו על העתקות  $F : U \rightarrow \mathbb{R}^m$  ועל הדיפרנציאל שלהן,

$$D_x F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

ניזכר שראינו שמתקיים

$$D_x F = \left( \frac{\partial F_i}{\partial x_j} \right)_{i,j}$$

**הגדרה 0.1** אוסף כל ההעתקות הגזירות מקבוצה  $U$  אל  $\mathbb{R}^m$  שגזירות ברציפות מסומן  $C^1(U, \mathbb{R}^m)$ . כלומר, אלה כל ההעתקות  $F$  שגזירות לכל  $x \in U$ , ושהדיפרנציאל שלהן  $D_x F$  תלוי באופן רציף בנקודה  $x$ .

**משפט 0.2** צריך להיות מוכר מחדו"א 2:  $F \in C^1(U, \mathbb{R}^m)$  אם ורק אם לכל  $i, j$   $\frac{\partial F_i}{\partial x_j} \in C(U, \mathbb{R}^m)$ , כלומר הנגזרת החלקית  $j$  של הקואורדינטה  $i$  רציפה.

נדון בשני מקרים פרטיים של העתקות גזירות:

1. מסילות:  $I \subseteq \mathbb{R}, \gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^m$ . ניתן לפרק את המסילה לרכיבים

$$\gamma = \begin{pmatrix} \gamma_1(t) \\ \vdots \\ \gamma_m(t) \end{pmatrix}$$

וכעת את הדיפרנציאל נוכל לכתוב בתור

$$\dot{\gamma}(t_0) = \frac{d}{dt} \Big|_{t_0} (\gamma(t)) = \begin{pmatrix} \dot{\gamma}_1(t_0) \\ \vdots \\ \dot{\gamma}_m(t_0) \end{pmatrix}$$

ווקטור זה נקרא גם ווקטור המהירות של המסילה. המסילה נקראת רגולרית בנקודה  $t_0$  אם מתקיים  $\dot{\gamma}(t_0) \neq 0$ .

2. העתקה גזירה  $F : U \rightarrow \mathbb{R}$  אזי  $F \in (\mathbb{R}^n)^*$  ומתקיים

$$D_{x_0} F(h) = \frac{\partial F}{\partial x_1} h_1 + \dots + \frac{\partial F}{\partial x_n} h_n$$

ניקח בסיס  $e_1, \dots, e_n$  של  $\mathbb{R}^n$  ואת הבסיס הדואלי של  $(\mathbb{R}^n)^*$ , וכעת לכל  $h \in \mathbb{R}^n$  מתקיים כי  $e'_i(h) = h_i$ . לכן

$$D_{x_0} F = \sum_{i=1}^n \frac{\partial F}{\partial x_i} e'_i$$

ומסמנים  $dx_i = e'_i$ . לכן כותבים

$$D_{x_0} F = \sum_{i=1}^n \frac{\partial F}{\partial x_i} dx_i$$

**הגדרה 0.3** בהינתן פונקציה  $F : U \rightarrow \mathbb{R}$ , נסמן את הגרדיאנט שלה, הווקטור  $\nabla f$ , בתור הווקטור המקיים

$$DF(h) = \langle \nabla f, h \rangle$$

ראינו כבר כי במצב זה

$$D_{x_0} F = \sum_{i=1}^n \frac{\partial F}{\partial x_i} h_i = \left\langle \begin{pmatrix} \frac{\partial F}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial F}{\partial x_n} \end{pmatrix}, h \right\rangle$$

ולכן הווקטור הזה הוא  $\nabla f$ .

**כלל השרשרת** יהיו  $F : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $G : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$  פונקציות. נניח כי  $F$  גזירה בנקודה  $x_0$ , וכי  $G$  גזירה בנקודה  $y_0 = F(x_0)$ . אזי  $G \circ F$  גזירה בנקודה  $x_0$  ונגזרתה:

$$D_{x_0} (G \circ F) = D_{y_0} G \cdot D_{x_0} F$$

$$\frac{\partial (G \circ F)_i}{\partial x_j} = \sum_{l=1}^n \frac{\partial G_i}{\partial x_l}(y_0) \cdot \frac{\partial F_l}{\partial x_j}(x_0)$$

**מסקנה 0.4** פונקציה  $F : U \rightarrow \mathbb{R}^m$  היא גזירה בנקודה  $x_0$  אם ורק אם כל רכיב  $F_i$  של הפונקציה הוא גזיר בנקודה  $x_0$ . מתקיים

$$F_i = p_i \circ F$$

כאשר  $p_i$  ההטלה על הקואורדינטה  $i$ .

**מסקנה 0.5** עבור  $F, G : U \rightarrow \mathbb{R}^m$  גזירות,

$$D(\langle F, G \rangle) = G^T DF + F^T DG$$

**תרגיל** לבדוק את המסקנה השנייה.

נשים לב למקרה הפרטי  $m = 1 : F, G : U \rightarrow \mathbb{R}$ , ואז

$$D(F \cdot G) = G \cdot DF + F \cdot DG$$

כעת, תהי מסילה רציפה עבורה  $\gamma(0) = x_0, \dot{\gamma}(0) = h$ . מה הוא ווקטור המהירות של המסילה  $F(\gamma(t))$  בנקודה  $t_0 = 0$ , עבור  $F : U \rightarrow \mathbb{R}^m$ ?

$$\left. \frac{d}{dt} F(\gamma(t)) \right|_{t=0} = D_{\gamma(0)} F \dot{\gamma}(0)$$

כלומר למעשה

$$\overline{F(\dot{\gamma}(t))} = D_{\gamma(0)} F h$$

כלומר

$$DF : \dot{\gamma}(0) \rightarrow \overline{F(\dot{\gamma}(t))}(0)$$