



UZEM | ONDOKUZ MAYIS ÜNİVERSİTESİ
UZAKTAN EĞİTİM MERKEZİ



1

Ondokuz Mayıs Üniversitesi
Fen Edebiyat Fakültesi
Matematik Bölümü
Dijital Ders Platformu

DİFERANSİYEL
GEOMETRİ I

Prof. Dr. Emin KASAP

Ders 6

YÖNE GÖRE TÜREV VE KOVARYANT TÜREV

Hatırlatma: Tek değişkenli $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ fonksiyonu için x i x i azaltarak veya arttırarak fonksiyondaki değişimi x e göre türev yardımıyla inceleyebiliriz.

İki değişkenli $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ fonksiyonunda ise iki seçenek vardır: x i arttırıp azaltabiliriz veya y yi arttırıp azaltabiliriz. x i arttırdığımızda fonksiyonun değişim değerini bize x e göre kısmi türev, y yi arttırdığımızda fonksiyonun değişim değerini ise y ye göre kısmi türev verir. Yani girdiyi x veya y yönünde ittiğimizde f nin değişim hızını x ve y ye göre kısmi türevler ile hesaplarız.

Şimdi bir $f(x,y)$ fonksiyonunun bir yön boyunca (vektör) türevini ifade edelim: iki boyutlu düzlemde gidebileceğimiz yönler sadece x ve y değildir. Keyfi olarak herhangi bir yönde fonksiyonu değiştirebiliriz. 1.8

Herhangi bir yönde fonksiyonun girdilerini değiştirdiğimizde fonksiyonun ne kadar değiştiğini yönlü türev ile anlarız. Yani f 'nin girdisini x veya y ye paralel olmayan bir yönde ittiğimizde f 'nin hangi hızla değişeceğini yönlü türev ile belirleriz.

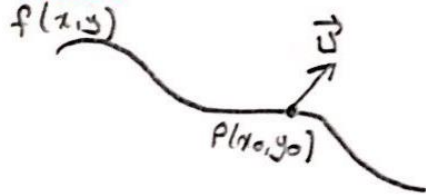
Yönlü türev nasıl hesaplanır: Seçilen yöndeki birim vektör $\vec{u}=(a,b)$ olsun. (x_0,y_0) noktasındaki \vec{u} vektörü yönündeki yönlü türev,

$$D_{\vec{u}} f(x_0,y_0) = f_x(x_0,y_0) \cdot a + f_y(x_0,y_0) \cdot b$$

ile hesaplanır. Bu ifade f 'nin seçtiğimiz \vec{u} yönündeki değişim hızını verir.

Diyarı: x ekseninde türev alındığında $\vec{u}=(1,0)$ olup $D_{\vec{u}} f = f_x$ olacağına dikkat ediniz. (beklenen sonucu)

Not:



Fonksiyonun hareketi şekildaki gibi olsun. \vec{u} vektörü boyunca yönlü türev alındığında fonksiyonun yön boyunca nasıl bir değişim gösterdiğini anlarız:

Bu yön boyunca yönlü türev pozitif ise bu durum, bu yöne doğru bir çıkıntının olacağı, negatif ise o noktada bir çukurluk olacağı anlamına gelir.

Yukarıdakiler yönlü türev ile ilgili olarak Analiz derslerinden bildiğimiz kavramlardır.

Tanım: $f: E^n \rightarrow \mathbb{R}$ fonksiyonu verilsin. Bir $a \in E^n$ noktası için
$$\lim_{\|h\| \rightarrow 0} \frac{f(a+h) - f(a)}{\|h\|} = \lambda(h), h \in E^n$$
 olacak şekilde $\lambda: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

lineer dönüşümü bulunabiliyorsa f ye $a \in E^n$ noktasında **türevlenebilir** denir. $a \in E^n$ noktasında türevlenebilen $f: E^n \rightarrow \mathbb{R}$ fonksiyonlarının kümesi $C(a, \mathbb{R})$ ile gösterilir. $\forall a \in E^n$ noktasında türevlenebilen $f: E^n \rightarrow \mathbb{R}$ fonksiyonlarının kümesi ise **$C(E^n, \mathbb{R})$** ile gösterilir. "Türevlenebilir" ifadesinin yerine "diferansiyellenebilir" ifadesi de kullanılabilir.

$f: E^n \rightarrow \mathbb{R}$ dif. bilir fonksiyon olsun. f 'nin bir $\vec{v}_p \in T_{E^n}(p)$ tangent vektörü yönündeki türevi $\vec{v}_p[f]$ ile gösterilir ve aşağıdaki şekilde tanımlanır:

Tanım: $f \in C(E^n, \mathbb{R})$ ve $\vec{v}_p \in T_{E^n}(p)$ için f 'nin \vec{v}_p tangent vektörü yönündeki türevi,

$$\vec{v}_p[f] = \frac{d}{dt} (f(p+t\vec{v})) \Big|_{t=0}$$

ile tanımlanır.

Örnek: $f: E^n \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x_1 x_2 + x_3^2 + x_n^3$ olsun.
 $p = (1, 1, 0, \dots, 0) \in E^n$ ve $\vec{v} = (1, 1, \dots, 1) \in \mathbb{R}^n$ için $\vec{v}_p[f] = ?$

Çözüm:

$$p+t\vec{v} = (1+t, 1+t, t, \dots, t) \Rightarrow f(p+t\vec{v}) = (1+t)^2 + t^2 + t^3$$
$$\frac{d}{dt} (f(p+t\vec{v})) = 2(1+t) + 2t + 3t^2 \Rightarrow \frac{d}{dt} (f(p+t\vec{v})) \Big|_{t=0} = 2$$

$$\Rightarrow \vec{v}_p[f] = 2$$

Örnek: $f: \mathbb{E}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x, y, z) = xyz^2$ olsun. $P = (1, 0, 2) \in \mathbb{E}^3$ ve $\vec{J} = (0, 1, -3) \in \mathbb{R}^3$ için $\vec{J}_P\{f\} = ?$

Çözüm:

$$P + t\vec{J} = (1, t, 2 - 3t) \Rightarrow f(P + t\vec{J}) = t(2 - 3t)^2$$

$$\frac{d}{dt}(f(P + t\vec{J})) = (2 - 3t)^2 + 2(2 - 3t)(-3) \cdot t \Rightarrow \frac{d}{dt}(f(P + t\vec{J}))|_{t=0} = 4$$

$$\Rightarrow \vec{J}_P\{f\} = 4$$

Örnek: $f: \mathbb{E}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x) = a = \text{sabit}$ veriliyor. $\forall \vec{v}_P \in T_{\mathbb{E}^n}(P)$ için $\vec{J}_P\{f\} = ?$

Çözüm:

$$f(P + t\vec{v}) = a \Rightarrow \frac{d}{dt}(f(P + t\vec{v})) = 0 \Rightarrow \frac{d}{dt}(f(P + t\vec{v}))|_{t=0} = 0$$

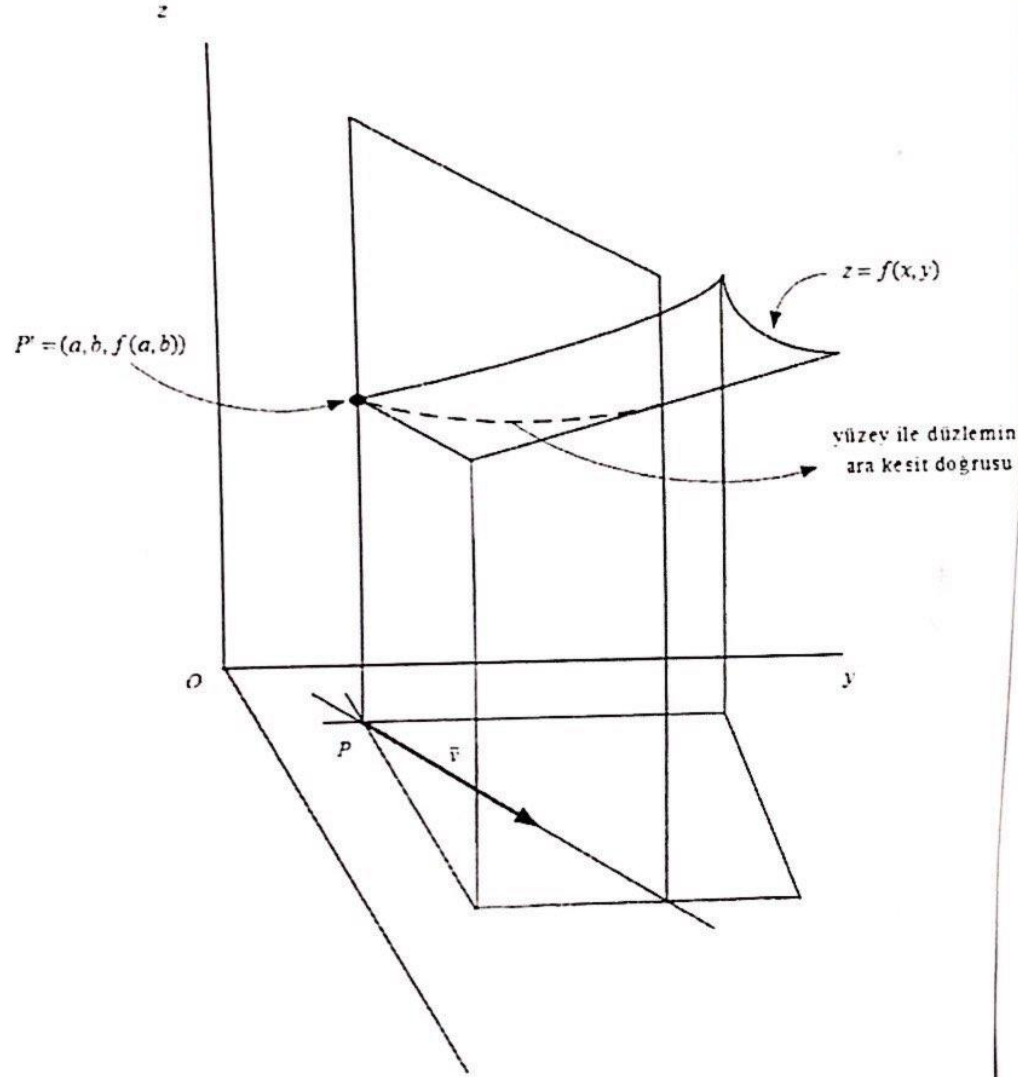
$$\Rightarrow \vec{J}_P\{f\} = 0$$

Sonuç: Tanım ve örneklerden de görüldüğü gibi $\vec{J}_P\{f\} \in \mathbb{R}$ dir. O halde $\forall \vec{v}_P \in T_{\mathbb{E}^n}(P)$ tangent vektörü,

$$\vec{J}_P : C(\mathbb{E}^n, \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$$

şeklinde bir fonksiyon olarak düşünülebilir.

Yöne Göre Türevin Geometrik Yorumu



* $P + t\vec{v}$, xy düzleminde P den geçen ve doğrultusu \vec{v} olan doğrudur,
* $f(P + t\vec{v}) = \beta(t)$, $P + t\vec{v}$ doğrusunu ikeren ve z eksenine paralel olan düzlem ile $z = f(x, y)$ yüzeyinin β arakesit eğrisini ifade eder.
O halde $\frac{d}{dt} (f(P + t\vec{v})) \Big|_{t=0} = \vec{\nabla}_P f$ reel sayısı ise $t=0$ anına karşılık gelen $(a, b, f(a, b))$ noktasındaki teğet doğrusunun eğimini verir.

Teorem 4. $f \in C(\mathbb{E}^n, \mathbb{R})$, $P \in \mathbb{E}^n$ ve $\vec{v} = (v_1, v_2, \dots, v_n) \in \mathbb{R}^n$ olmak üzere

$$\vec{v}_P[f] = \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_P \quad \text{dir.}$$

İspat:

$P = (P_1, P_2, \dots, P_n)$ alalım. $\vec{v}_P[f] = \frac{d}{dt} (f(P+t\vec{v})) \Big|_{t=0}$ olduğunu biliyoruz.

$$f(P+t\vec{v}) = f(\underbrace{P_1 + tv_1}_{x_1}, \underbrace{P_2 + tv_2}_{x_2}, \dots, \underbrace{P_n + tv_n}_{x_n}) \quad \text{dir.}$$

Türevde zincir kuralından

$$\frac{d}{dt} (f(P+t\vec{v})) = \frac{\partial f}{\partial x_1} \cdot \frac{dx_1}{dt} + \frac{\partial f}{\partial x_2} \cdot \frac{dx_2}{dt} + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \cdot \frac{dx_n}{dt}$$

$$= v_1 \cdot \frac{\partial f}{\partial x_1} + v_2 \cdot \frac{\partial f}{\partial x_2} + \dots + v_n \cdot \frac{\partial f}{\partial x_n}$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} (f(P+t\vec{v})) \Big|_{t=0} = \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_P \quad \text{olur.}$$

" $t=0$ için $P+t\vec{v}=P$ dir"

Örnek: $f: E^3 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x, y, z) = 2xy + z^2 + y^2 + 3$ olsun. $P = (-4, 1, 3) \in E^3$ ve $\vec{v} = (3, 2, 0) \in \mathbb{R}^3$ için $\vec{\nabla}_P [f] = ?$

Çözüm:

$$\begin{aligned}\vec{\nabla}_P [f] &= \sum_{i=1}^3 v_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_P = 3 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_P + 2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_P + 0 \frac{\partial f}{\partial z} \Big|_P \\ &= 3 \cdot 2y \Big|_P + 2(2x + 2y) \Big|_P \\ &= 6P_2 + 2(2P_1 + 3P_2) \\ &= -6\end{aligned}$$

Örnek: $f: E^3 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 x_2 x_3$ olsun. $\vec{v} = (1, 0, -3) \in \mathbb{R}^3$ ve $P = (1, 1, 0) \in E^3$ için $\vec{\nabla}_P [f] = ?$

Örnek: $\vec{v} = (1, 0, -1) \in \mathbb{R}^3$ ve $P = (1, 1, 1) \in E^3$ veriliyor.

a) $f(x_1, x_2, x_3) = x_2^2 x_3$ b) $f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2$ c) $f(x_1, x_2, x_3) = e^{x_1} \cos x_2$
için $\vec{\nabla}_P [f] = ?$

Theorem 5: $\forall f, g \in C(\mathbb{E}^n, \mathbb{R})$, $\forall \vec{V}_p, \vec{W}_p \in T_{\mathbb{E}^n}(p)$ $\forall a, b \in \mathbb{R}$ i) in

$$i) (a\vec{V}_p + b\vec{W}_p)[f] = a\vec{V}_p[f] + b\vec{W}_p[f]$$

$$ii) \vec{V}_p[af + bg] = a\vec{V}_p[f] + b\vec{V}_p[g]$$

$$iii) \vec{V}_p[fg] = f(p)\vec{V}_p[g] + g(p)\vec{V}_p[f]$$

Isbat:

$$\vec{V} = (v_1, v_2, \dots, v_n), \vec{W} = (w_1, w_2, \dots, w_n) \text{ olsun.}$$

$$i) a\vec{V}_p + b\vec{W}_p = a(p, \vec{V}) + b(p, \vec{W}) = (p, a\vec{V} + b\vec{W}) = (a\vec{V} + b\vec{W})|_p$$

$$a\vec{V} + b\vec{W} = (av_1 + bw_1, av_2 + bw_2, \dots, av_n + bw_n)$$

$$\Rightarrow (a\vec{V}_p + b\vec{W}_p)[f] = (a\vec{V} + b\vec{W})|_p[f] \\ = \sum_{i=1}^n (av_i + bw_i) \frac{\partial f}{\partial x_i} |_p$$

$$= a \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial f}{\partial x_i} |_p + b \sum_{i=1}^n w_i \frac{\partial f}{\partial x_i} |_p$$

$$= a\vec{V}_p[f] + b\vec{W}_p[f]$$

$$\text{ii)} \quad \vec{\nabla}_p [af+bg] = \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial (af+bg)}{\partial x_i} \Big|_p$$

türev operatörü lineer olduğundan

$$= \sum_{i=1}^n v_i \left(a \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_p + b \frac{\partial g}{\partial x_i} \Big|_p \right)$$

$$= a \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_p + b \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial g}{\partial x_i} \Big|_p$$

$$= a \vec{\nabla}_p [f] + b \vec{\nabla}_p [g]$$

$$\text{iii)} \quad \vec{\nabla}_p [fg] = \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial (fg)}{\partial x_i} \Big|_p$$

$$= \sum_{i=1}^n v_i \left(f(p) \frac{\partial g}{\partial x_i} \Big|_p + g(p) \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_p \right)$$

$$= f(p) \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial g}{\partial x_i} \Big|_p + g(p) \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_p$$

$$= f(p) \vec{\nabla}_p [g] + g(p) \vec{\nabla}_p [f]$$

Sonuç: Teoremin (ü) sıtkından, $\forall \vec{v}_p \in T_{E^n}(p)$ tanjant vektörü için

$$\vec{v}_p: C(E^n, \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$$

lineer dönüşümdür.

$C(E^n, \mathbb{R})$ ile ilgili cebirsel yapılar

- 1) $C(E^n, \mathbb{R})$, \mathbb{R} üzerinde vektör uzayıdır.
- 2) $C(E^n, \mathbb{R})$, \mathbb{R} üzerinde bir cebir yapısı oluşturur.
- 3) $C(E^n, \mathbb{R})$, birimli ve değızmeli bir halkadır.
- 4) $\mathcal{X}(E^n)$ bir $C(E^n, \mathbb{R})$ modüldür.

Vektör Alanı Yönündeki Türev

$f \in C(E^n, \mathbb{R})$ ve $X \in \mathcal{X}(E^n)$ verilsin. f 'nin X vektör alanı yönündeki türevi $X[f]$ ile gösterilir. $\forall p \in E^n$ için

$$(X[f])(p) = \vec{X}_p[f]$$

ile tanımlar. Bu tanıma göre $X \in \mathcal{X}(E^n)$ için

$$X: C(E^n, \mathbb{R}) \rightarrow C(E^n, \mathbb{R})$$

$$f \rightarrow X[f]: E^n \rightarrow \mathbb{R}$$

$$p \rightarrow (X[f])(p) = \vec{X}_p[f]$$

dir.

Sonuç: Bir X vektör alanı iki şekilde ele alınabilir:

1) $X: C(E^n, \mathbb{R}) \rightarrow C(E^n, \mathbb{R})$ bir fonksiyondur.

2) X, E^n 'nin her noktasına bir tangent vektör karşılık getiren

fonksiyondur. Yani, $X: E^n \rightarrow \bigcup_{p \in E^n} T_{E^n}(p)$ dir.

Teorem 6: $\forall X, Y \in \mathcal{X}(E^n)$, $\forall f, g, h \in C(E^n, \mathbb{R})$ ve $\forall \alpha, b \in \mathbb{R}$ için

$$i) (fX + gY)[h] = fX[h] + gY[h]$$

$$ii) X[af + bg] = aX[f] + bX[g]$$

$$iii) X[fg] = fX[g] + gX[f]$$

İspat:

i) $\forall p \in E^n$ için

$$\begin{aligned}(fX + gY)[h](p) &= (fX + gY)|_p[h] \\ &= (f(p)X_p + g(p)Y_p)[h]\end{aligned}$$

Teorem 5(i) den

$$\begin{aligned}&= f(p)X_p[h] + g(p)Y_p[h] \\ &= f(p)(X[h])(p) + g(p)(Y[h])(p) \\ &= (fX[h])(p) + (gY[h])(p) \\ &= (fX[h] + gY[h])(p)\end{aligned}$$

iki fonksiyonun eşitliği tanımından $(fX + gY)[h] = fX[h] + gY[h]$ olur.

Sonuç: Teoremin ü şikundan $\forall X \in \mathcal{X}(E^n)$ vektör alanının

$$X: C(E^n, \mathbb{R}) \rightarrow C(E^n, \mathbb{R})$$

linear dönüşümdür.



UZEM | ONDOKUZ MAYIS ÜNİVERSİTESİ
UZAKTAN EĞİTİM MERKEZİ



Ondokuz Mayıs Üniversitesi
Fen Edebiyat Fakültesi
Matematik Bölümü
Dijital Ders Platformu

Teşekkürler

Prof. Dr. Emin KASAP

DİFERANSİYEL GEOMETRİ I

Yöne Göre Türev

Ders 6