



Fırsatlar Sunar

Analiz IV Ders Notları



(70)
ÖRNEK. $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ ve $\phi, \psi, \sigma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ dif. bñlir
fonk. lar olsunlar. Yine

$w = f(x, y, z)$, $x = \phi(t)$, $y = \psi(t)$ ve $z = \sigma(t)$
olsun. O zaman

$w = h(t) = f(\phi(t), \psi(t), \sigma(t))$ ve $g = (\phi, \psi, \sigma)$
olmak üzere $h = f \circ g$ fonk. unuz zincir kuralını
uygulayalım:

$$Df = \begin{bmatrix} \frac{\partial w}{\partial x} & \frac{\partial w}{\partial y} & \frac{\partial w}{\partial z} \end{bmatrix}, Dg = \begin{bmatrix} \frac{dx}{dt} & \frac{dy}{dt} & \frac{dz}{dt} \end{bmatrix}, Dh = \begin{bmatrix} \frac{dw}{dt} \end{bmatrix}$$

olup, zincir kuralına göre

$$Dh = Df(g) Dg \Rightarrow \begin{bmatrix} \frac{dw}{dt} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial w}{\partial x} & \frac{\partial w}{\partial y} & \frac{\partial w}{\partial z} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} dx/dt \\ dy/dt \\ dz/dt \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial w}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial w}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial w}{\partial z} \frac{dz}{dt} \end{bmatrix}$$

elde edilir. #

(72) Yönlü Türev ve Dif. bilirlilik ilişkisi

24. Teorem. $f: E \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ fonk. u $P \in E$ noktasında dif. bilir ise $\vec{v} = (v_1, \dots, v_n)$ birim vektörü yönündeki yönlü türevi için

$$D_{\vec{v}} f(P) = \nabla f(P) \cdot \vec{v}$$

esitliği doğrudur.

İspat. f fonk. u P noktasında dif. bilir ise zincir kuralı gereğince

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} f(P + t\vec{v}) &= \frac{d}{dt} (f(P_1 + tv_1, \dots, P_n + tv_n)) \\ &= f_{x_1}(P + t\vec{v}) \frac{d(P_1 + tv_1)}{dt} + \dots + f_{x_n}(P + t\vec{v}) \frac{d(P_n + tv_n)}{dt} \\ &= f_{x_1}(P + t\vec{v}) v_1 + \dots + f_{x_n}(P + t\vec{v}) v_n \end{aligned}$$

ve

$$D_{\vec{v}} f(P) = \left. \frac{d}{dt} f(P + t\vec{v}) \right|_{t=0} = f_{x_1}(P) v_1 + \dots + f_{x_n}(P) v_n$$

olur.

$$= (f_{x_1}(P), \dots, f_{x_n}(P)) \cdot (v_1, \dots, v_n) = \nabla f(P) \cdot \vec{v}$$

(172)
Son örneği bu teoreme göre değerlendirelim:

$$f(x, y) = x^2 y, \quad p = (1, 2), \quad \vec{v} = (-3/5, 4/5).$$

$$f_x(x, y) = 2xy, \quad f_x(1, 2) = 2 \cdot (1) \cdot (2) = 4,$$

$$f_y(x, y) = x^2, \quad f_y(1, 2) = (1)^2 = 1,$$

$$\nabla f(1, 2) = (f_x(1, 2), f_y(1, 2)) = (4, 1).$$

$$D_{\vec{v}} f(1, 2) = \nabla f(1, 2) \cdot \vec{v} = (4, 1) \cdot (-3/5, 4/5) = -12/5 + 4/5 = -8/5$$

bir noktada

NOT. Son teorem dif. bir fonk. un, o noktada her yöndeki yönlü türevinin varlığını gösterir. Ama bunun tersi doğru değildir, yani her yöndeki yönlü türevi sahip olan bir fonk. o noktada dif. bir olamazdır.

ÖRNEK. $f(x, y) = \begin{cases} (x^2 y)/(x^4 + y^2), & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0, & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$ fonk. un

$(0, 0)$ noktasındaki $\forall \vec{u} = (u_1, u_2)$ birim vektörü yönün-

(73)
deki yönlü türevinin var olduğunu, ama f nin $(0,0)$ noktasında dif. birer olmadığını gösteriniz.

Çözüm. $D_{\vec{u}} f((0,0)) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(0+tu_1, 0+tu_2)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{(tu_1)^2(tu_2)}{(tu_1)^4 + (tu_2)^3}$
 $= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{t^3 u_1^2 u_2}{t^4 u_1^4 + t^3 u_2^3} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{u_1^2 u_2}{t u_1^4 + u_2^3} = \begin{cases} 0, & u_2 = 0 \\ u_1^2/u_2^2, & u_2 \neq 0 \end{cases}$

olur. Ama f fonk. $(0,0)$ da dif. birer değildir. Çünkü f fonk. $(0,0)$ da sürekli değildir, gerçekten $y = kx^4$ yönünden $(0,0)$ noktasına yaklaşırsa

$$\lim_{\substack{(x,y) \rightarrow (0,0) \\ y=kx^4}} \frac{x^2 y}{x^6 + y^3} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{x^2 k x^4}{x^6 + k^3 x^{12}} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{k}{1 + k^3 x^6} = k$$

olup, limit k ye bağlıdır, yani limit yoktur.

Ayrıca f fonk. $(0,0)$ da dif. birer olmadığından $D_{\vec{v}} f(0,0) = \nabla f(0,0) \cdot \vec{v}$ formülü geçerli ola-

(74)
mayakıleceğini de gösterir, Gerçekten

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

$$\frac{\partial f}{\partial y}(0,0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(0,0+t) - f(0,0)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{0-0}{t} = 0$$

olduğundan $\nabla f(0,0) = (0,0)$ dir, Çünkü $\vec{u} = (1/\sqrt{2}, 1/\sqrt{2})$ vektörün için $D_{\vec{u}} f(0,0) = \frac{(1/\sqrt{2})^2}{(1/\sqrt{2})^2} = 1$ ve dolayısıyla

$$0 = \nabla f(0,0) \cdot \vec{u} \neq D_{\vec{u}} f(0,0) = 1$$

bulunur.

NOT. Bir noktada her yönden yönlü türevi olan fonksiyon bu noktada kısmi türevleri de vardır. Ama kısmi türevlerin varlığı her yönde yönlü türevin varlığını garanti edemez.

(75)

Yönlü Türevin Geometrik Anlamı

$D_{\vec{v}}f(P_0)$ yönlü türevi f fonksiyonunun $\vec{v}$ vektörünün birim yönündeki değişimini belirtir.

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

olduğuna göre $D_{\vec{v}}f(P_0)$ yönlü türevinin en büyük olması için, yani f nin en hızlı artması için

$$\vec{u} = \frac{\nabla f(P_0)}{\|\nabla f(P_0)\|},$$

yani $\theta = 0$ olmalıdır. Buna göre bir fonksiyonun maksimum değişimi gradjen vektörü yönündedir.

Değişimin sıfır olduğu yön ise

$$\vec{v} = (f_y(P_0), -f_x(P_0)) / \|\nabla f(P_0)\|$$

yönündedir. Çünkü

$$\nabla f(P_0) \cdot \vec{v} = (f_x(P_0), f_y(P_0)) \cdot (f_y(P_0) / \|\nabla f(P_0)\|, -f_x(P_0) / \|\nabla f(P_0)\|) = 0$$

dir.

Değişimin minimum olduğu yön (f nin en hızlı azaldığı yön) ise

$$\vec{u} = -\nabla f(P_0) / \|\nabla f(P_0)\|.$$

Gök Değişkenli Fonksiyonlar için Ortalama Değer Teoremi ve Taylor Formülü

22. Teorem (Ortalama Değer Teoremi). $V \subset \mathbb{R}^n$ bir açık alt küme ve $f: V \rightarrow \mathbb{R}^m$ ise V üzerinde bir dif. bİLİR fonksiyon olsun. Yine $x, a \in V$ ve bu iki noktayı birleştiren doğru $L(x, a) = \{a + t(x-a) \mid t \in [0, 1]\}$ olmak üzere $L(x, a) \subset V$ kabul edilsin. O zaman her $u \in \mathbb{R}^m$ için

$$u \cdot (f(x) - f(a)) = u \cdot (Df(c)(x-a))$$

olacak şekilde bir $c \in L(x, a)$ noktası vardır.

İspat. Bir $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$ fonksiyonu

$$g(t) = a + t(x-a)$$

biçiminde tanımlansın.

Aşık olarak g fonksiyonu $\mathbb{R}$ üzerinde dif. bilir, çünkü $g(t) = (g_1(t), \dots, g_n(t)) = (a_1 + t(x_1 - a_1), \dots, a_n + t(x_n - a_n))$ olmak üzere $\frac{dg_i}{dt} = x_i - a_i$ türevleri var ve süreklidir.

^(7.7)
Dolayısıyla her $t \in \mathbb{R}$ için

$$Dg(t) = \left(\frac{dg_1}{dt}, \dots, \frac{dg_n}{dt} \right) = (x_1 - a_1, \dots, x_n - a_n) = x - a$$

yazılır. $L(x, a) \subset V$ ve V açık olduğundan, her $t \in (-\delta, 1+\delta)$ için $g(t) \in V$ olacak şekilde $\delta > 0$ vardır. Öte yandan her $t \in (-\delta, 1+\delta)$ için zincir kurama göre

$$D(f \circ g)(t) = Df(g(t))(x - a)$$

dur. $u \in \mathbb{R}^m$ sabitlendiğinde, bir $F: (-\delta, 1+\delta) \rightarrow \mathbb{R}$ fonk. u

$$F(t) = u \cdot (f \circ g)(t)$$

diye tanımlansın.

Ö zaman F , $(-\delta, 1+\delta)$ üzerinde dif. bürdür ve her $t \in (-\delta, 1+\delta)$ için

$$F'(t) = u \cdot D(f \circ g)(t) = u \cdot (Df(g(t))(x - a))$$

olur. Tek değişkenli ve reel değerli fonksiyonlar için ortalama değer teoremi gereğince

$$u \cdot (f(x) - f(a)) = F(1) - F(0) = F'(t_0) = u \cdot (Df(g(t_0))(x - a))$$

olacak şekilde bir $t_0 \in (0, 1)$ vardır ve $c = g(t_0)$ alınırsa ispat biter.

48)
1. Sonuç. $V \subset \mathbb{R}^n$ açık ve konveks bir alt küme,
 $f: V \rightarrow \mathbb{R}$ bir fonksiyon olsun. Eğer f fonksiyonu V
 üzerinde dif. bilir, ve $a \in V$, $a+h \in V$ ise, o zaman

$$f(a+h) - f(a) = \sum_{j=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_j}(a+th) h_j = \nabla f(a+th) \cdot h$$

olacak şekilde bir $t \in (0,1)$ vardır.

İspat. V konveks ve $a \in V$, $a+h \in V$ olduğundan

$$L(a+h; a) \subset V$$

dir. Son teoreme göre

$$-u(f(a+h) - f(a)) = u(\nabla f(c) \cdot h)$$

olacak şekilde bir $c \in L(a+h; a)$ noktası vardır.

O halde $c = a+th$ olmak üzere $t \in (0,1)$ alınırsa, iste-
 nen elde edilir.

2. Soru. $V \subset \mathbb{R}^n$ açık ve konveks bir alt küme,
 $f: V \rightarrow \mathbb{R}^m$ bir dif. biler fonksiyon olsun. O zaman her
 $x, a \in V$ için $\|f(x) - f(a)\| \leq M \|x - a\|$

olacak şekilde bir M sabiti vardır.

İspat. $x, a \in V$ olsun ve $u = f(x) - f(a)$ olsun. V
konveks olduğundan, $L(x; a) \subset V$ dir. Son teoreme
göre

$$\begin{aligned} \|f(x) - f(a)\|^2 &= u \cdot (f(x) - f(a)) = u \cdot (Df(c)(x - a)) \\ &= (f(x) - f(a)) \cdot (Df(c)(x - a)) \end{aligned}$$

olacak şekilde bir $c \in L(x; a)$ vardır. Cauchy-
Schwarz eşitsizliği uygulanırsa, bir M sabiti için

$$\begin{aligned} \|f(x) - f(a)\|^2 &\leq \|f(x) - f(a)\| \cdot \|Df(c)(x - a)\| \\ &\leq \|f(x) - f(a)\| \cdot M \cdot \|x - a\| \end{aligned}$$

olur. Bu ispatı tamamlar.

3. Sonuç. $\forall c \in \mathbb{R}^n$ bir açık ve konveks alt küme,
 $f: V \rightarrow \mathbb{R}^m$ de V üzerinde dif. bir fonksiyon
 alsun. $0_{m \times n}$ $m \times n$ -tipinden sıfır matris olarak
 üzere eğer her $c \in V$ için $Df(c) = 0_{m \times n}$ ise, o zaman
 f fonksiyonu V üzerinde bir sabit fonk. dur.

İspat. Sabit bir $a \in V$ noktası verilsin. Herhangi
 bir $x \in V$ için $L(x; a) \subset V$ olup, $u = f(x) - f(a)$ ol-
 mak üzere son teoreme göre

$\|f(x) - f(a)\|^2 = (f(x) - f(a)) \cdot (f(x) - f(a)) = u \cdot (f(x) - f(a)) = u \cdot (Df(c)(x - a))$
 olacak şekilde bir $c \in L(x, a)$ vardır. Hipotez gereğince

$$\|f(x) - f(a)\|^2 = 0 \Rightarrow f(x) = f(a)$$

olur. $\#$



Fırsatlar Sunar



Prof. Dr. Cenap DUYAR



Analiz IV Ders Notları



Analiz IV Ders Notları



Analiz IV Ders Notları