

Составитель. В.П.Белкин

Лекция 1. Функция нескольких переменных

1. Основные понятия

Зависимость $z = f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ переменной z от переменных x_1, x_2, \dots, x_n называется функцией n аргументов x_1, x_2, \dots, x_n

В дальнейшем будем рассматривать функции 2-х или 3-х переменных, т.е $z = f(x, y)$, $w = f(x, y, z)$

Совокупность точек (x, y) , для которых значение $f(x, y)$ существует, называется областью определения $D(f)$ функции (ООФ).

Область значений функции $\{z \in R \mid z = f(x, y) \wedge (x, y) \in D(f)\}$

Пример. Изобразить на плоскости XOY область определения функции

$$z = \sqrt{9 - x^2 - y^2} + \ln(1 - y)$$

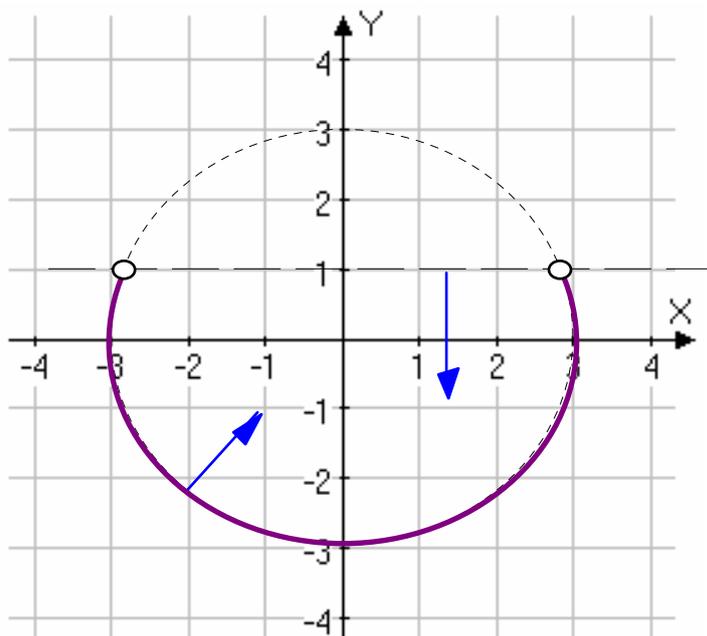
Решение. Запишем условия, при которых существуют слагаемые

$9 - x^2 - y^2 \geq 0$ (существование корня), $1 - y > 0$ (существование логарифма).

1) граница образа $9 - x^2 - y^2 \geq 0$ определяется уравнением $9 - x^2 - y^2 = 0 \Leftrightarrow x^2 + y^2 = 9$

Это окружность, неравенство определяет круг радиуса $R = 3$

2) Образ $1 - y > 0$ - это полуплоскость.



Область определения $D(f)$ равна пересечению построенных областей.

2. График функции. Линии и поверхности уровня

График функции $z = f(x, y)$ - это множество точек (x, y, z) , для которых $z = f(x, y)$ и $(x, y) \in D(f)$.

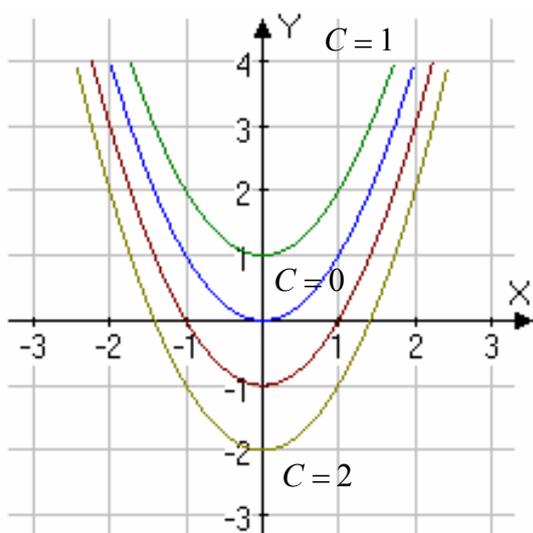
Как правило, график функции является поверхностью.

Линия уровня функции $z = f(x, y)$ определяется уравнением $f(x, y) = C$, где C - константа. Она возникает как проекция линии пересечения горизонтальной плоскости $z = C$ и поверхности $z = f(x, y)$ на плоскость XOY .

Даже небольшое число линий уровня дают представление о графике функции. Поверхность уровня функции $w = f(x, y, z)$ определяется уравнением $f(x, y, z) = C$

Пример. Построить на плоскости XOY несколько линий уровня функции $z = y - x^2$

Решение. Уравнение линии уровня $z = C \Rightarrow y - x^2 = C, y = x^2 + C$. Это семейство парабол. Построим, указывая для каждой параболы значение константы C
 $C = 0$



3. Предел

Предел функции $f(x, y)$ при $x \rightarrow x_0, y \rightarrow y_0$ - это число, обозначаемое

$$A = \lim_{\substack{x \rightarrow x_0 \\ y \rightarrow y_0}} f(x, y) \text{ или } \lim_{M \rightarrow M_0} f(M), \text{ где точка } M(x, y) \text{ стремится к предельной точке}$$

$M_0(x_0, y_0)$, т.е. расстояние $\rho = MM_0 \rightarrow 0$. Предел можно определить согласно равенству

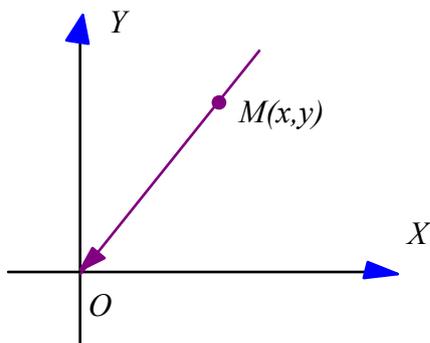
$$\lim_{M \rightarrow M_0} f(M) = \lim_{MM_0 \rightarrow 0} f(M)$$

Это значит, что при $M \approx M_0$ вытекает $f(M) \approx A$

Предел функции нескольких переменных обладает обычными свойствами предела

Замечание. Предел $\lim_{M \rightarrow M_0} f(M)$ не зависит от пути, по которому точка M стремится к предельной точке $M_0(x_0, y_0)$. Если же такая зависимость имеет место, то предел не существует.

Пример. Доказать, что предел $\lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ y \rightarrow 0}} \frac{x+y}{x}$ не существует.



Решение. Устремим точку $M(x, y)$ к точке $O = M_0$ по прямой $y = k \cdot x$. Вычисляем предел при этом условии

$$\lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ y \rightarrow 0}} \frac{x+y}{x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{x+k \cdot x}{x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{x(1+k)}{x} = \lim_{x \rightarrow 0} (1+k) = 1+k$$

Этот предел зависит от способа приближения $M \rightarrow M_0$. Поэтому предел функции двух аргументов не существует.

При вычислении предела элементарных функций применяют принцип подстановки $\lim_{M \rightarrow M_0} f(M) = f(M_0)$, если значение $f(M_0)$ существует, т.е. предел не имеет неопределенности.

Пример. Вычислить $\lim_{\substack{x \rightarrow 1 \\ y \rightarrow 3}} \frac{2x+y}{x \cdot y} = \frac{2+3}{3} = \frac{5}{3}$

4. Непрерывность

Функция $f(x, y)$ непрерывна в точке M_0 , если верно равенство $\lim_{M \rightarrow M_0} f(M) = f(M_0)$

В противном случае M_0 называется точкой разрыва функции. Функция $f(x, y)$ непрерывна в области D , если она непрерывна в любой точке этой области. Элементарные функции непрерывны в области D , если они в этой области определены, т.е. $D \subseteq D(f)$

Точки разрыва функции, как правило, образуют линии разрыва.

5. Приращение функции

Частные приращения возникают при изменении одного аргумента

$$\Delta_x z = f(x + \Delta x, y) - f(x, y)$$

$$\Delta_y z = f(x, y + \Delta y) - f(x, y)$$

Полное приращение

$$\Delta z = f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)$$

При малых приращении аргументов $\Delta x = x - x_0$, $\Delta y = y - y_0$ справедливо приближенное равенство $\Delta z \approx \Delta_x z + \Delta_y z$

6. Частные производные

Частные производные функции $z = f(x, y)$ обозначаются

$$\frac{\partial z}{\partial x}, \frac{\partial z}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, z'_x, z'_y, f'_x, f'_y$$

Запись $\frac{\partial z}{\partial x}$ читаем «дэ зэт по дэ икс».

Определение частных производных

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}; \quad \frac{\partial f}{\partial y} = \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{f(x, y + \Delta y) - f(x, y)}{\Delta y}$$

Равносильное определение $\frac{\partial f}{\partial x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta_x z}{\Delta x}; \quad \frac{\partial f}{\partial y} = \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{\Delta_y z}{\Delta y}$

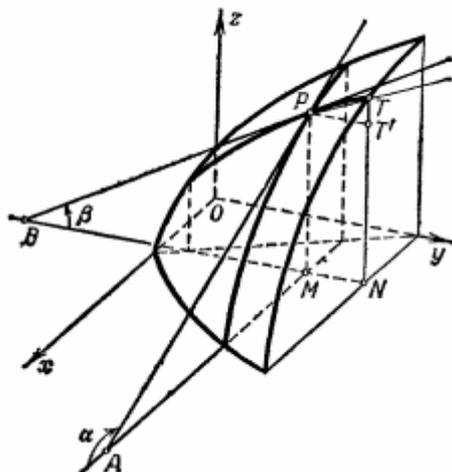
Пример. Найти частные производные функции $z = x^2 + x \cdot y^3$

При нахождении частной производной по переменной x применяем обычные приемы дифференцирования, считая, что аргумент y есть константа.

$$\frac{\partial z}{\partial x} = (x^2 + x \cdot y^3)'_x = (x^2)'_x + (x \cdot y^3)'_x = (x^2)'_x + (x)'_x \cdot y^3 = 2x + y^3$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = (x^2 + x \cdot y^3)'_y = (x^2)'_y + (x \cdot y^3)'_y = 0 + x \cdot (y^3)'_y = x \cdot 3y^2$$

Для функции двух переменных сохраняется геометрический смысл частной производной первого порядка как тангенса угла наклона касательной к сечению графика



7. Дифференциал

Дифференциал dz функции $z = f(x, y)$ вычисляется по формуле

$$dz = \frac{\partial f}{\partial x} \cdot \Delta x + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \Delta y$$

Учитывая, что для независимых аргументов $dx = \Delta x$, $dy = \Delta y$, можно переписать формулу

$$dz = \frac{\partial f}{\partial x} \cdot dx + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot dy,$$

которая остается верной и для зависимых аргументов. Это инвариантная форма записи дифференциала.

Определение дифференциала.

Запишем разложение приращения Δz функции в сумму главной части $A \cdot \Delta x + B \cdot \Delta y$ и бесконечно малой $\alpha \cdot \rho$ более высшего порядка, т.е.

$$\Delta z = (A \cdot \Delta x + B \cdot \Delta y) + \alpha \cdot \rho, \text{ где } \alpha \rightarrow 0 \text{ при } \rho = \sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2} \rightarrow 0, \text{ } A, B - \text{const}$$

Дифференциалом функции называется главная часть приращения Δz , линейная относительно Δx и Δy , т.е. $dz = A \cdot \Delta x + B \cdot \Delta y$

Можно доказать, что $A = \frac{\partial f}{\partial x}$, $B = \frac{\partial f}{\partial y}$

При малых значениях $\Delta x, \Delta y \approx 0$ верно приближенное равенство $\Delta z \approx dz$

Функция называется дифференцируемой, если у нее существует **дифференциал**. Для дифференцируемости достаточно потребовать существование непрерывных частных производных.

8. Производная сложной функции

1) Формула полной производной. Если аргументы x, y функции $z = f(x, y)$ зависят от переменной t , то переменная $z = z(t)$. Ее производная равна

$$\frac{dz}{dt} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{dx}{dt} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{dy}{dt}$$

Эту формулу можно получить из формулы дифференциала делением обеих частей на dt

2) Пусть $x = x(u, v)$ и $y = y(u, v)$. Тогда верно, что $z = z(u, v)$. Частные производные получаются на основе предыдущей формулы

$$\frac{\partial z}{\partial u} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial u} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial u}; \quad \frac{\partial z}{\partial v} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial v} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial v}$$

9. Производная неявно заданной функции

1) Уравнение $F(x, z) = 0$ определяет неявно зависимость $z = z(x)$

Верна формула $\frac{dz}{dx} = -\frac{F'_x}{F'_z}$

Доказательство. Находим дифференциал

$$F(x, z) = 0 \Rightarrow dF = 0, \quad \frac{\partial F}{\partial x} \cdot dx + \frac{\partial F}{\partial z} \cdot dz = 0, \quad F'_x + F'_z \cdot \frac{dz}{dx} = 0, \quad \frac{dz}{dx} = -\frac{F'_x}{F'_z}$$

2) $F(x, y, z) = 0 \Rightarrow z = z(x, y)$. Отсюда $\frac{\partial z}{\partial x} = -\frac{F'_x}{F'_z}$, $\frac{\partial z}{\partial y} = -\frac{F'_y}{F'_z}$

10. Уравнения касательной плоскости и нормали поверхности

Касательная плоскость к поверхности $F(x, y, z) = 0$ в точке $M_0(x_0, y_0, z_0)$ определяется как множество векторов с началом в точке M_0 , касающихся поверхности в этой точке.



Нормаль касательной плоскости – это вектор, равный $\bar{N} = (A, B, C)$, где координаты $A = F'_x$, $B = F'_y$, $C = F'_z$ вычислены в точке M_0 .

Нормаль к графику функции $z = f(x, y)$ равна $\bar{N} = (f'_x, f'_y, -1)$

Уравнение касательной плоскости $A \cdot (x - x_0) + B \cdot (y - y_0) + C \cdot (z - z_0) = 0$

Нормали поверхности- это прямая, перпендикулярная касательной плоскости и проходящая через точку касания M_0 .

Канонические уравнения нормали к поверхности, заданной уравнением $F(x, y, z) = 0$ в точке $M_0(x_0, y_0, z_0)$, имеют вид: $\frac{x - x_0}{A} = \frac{y - y_0}{B} = \frac{z - z_0}{C}$

11. Линеаризация функции

Линеаризация функции $z = f(x, y)$ возникает, если в окрестности точки M_0 эту поверхность заменить на касательную плоскость с точкой касания M_0 .

Дифференциал функции – это приближенное значение приращения, вычисленное по касательной плоскости.

Получаем формулу

$\Delta z \approx dz \Rightarrow f(x, y) \approx f(x_0, y_0) + dz$, где дифференциал $dz = \frac{\partial f}{\partial x} \cdot \Delta x + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \Delta y$ вычислен в точке M_0

12. Частные производные высших порядков

Частные производные второго порядка получаются как производные от производных:

$$\frac{\partial^2 z}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial z}{\partial x} \right), \quad \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial z}{\partial y} \right)$$

Смешанные производные $\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial z}{\partial y} \right); \quad \frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x} = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial z}{\partial x} \right)$

Для дифференцируемых функций справедливо равенство $\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x}$

Это значит, что частные производные не зависят от порядка дифференцирования.

В общем случае производные порядка n записываются $\frac{\partial^n z}{\partial x^\alpha \partial y^\beta}$ при $\alpha + \beta = n$

13. Дифференциалы высших порядков

Дифференциал второго порядка получается как дифференциал от дифференциала, т.е. $d^2 z = d(dz)$

Можно получить формулу $d^2 z = \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} \cdot dx^2 + 2 \cdot \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} \cdot dx dy + \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} \cdot dy^2$, при обозначениях

$$dx = \Delta x, \quad dy = \Delta y$$

Инвариантное свойство дифференциалов высших порядков не выполняется, но форма записи сохраняется.

Удобно записать дифференциал порядка n в операторной форме

$$d^n z = \left(\frac{\partial}{\partial x} dx + \frac{\partial}{\partial y} dy \right)^n z$$

14. Формула Тейлора в окрестности точки $M_0(x_0, y_0)$:

$$f(M) = f(M_0) + \frac{dz}{1!} + \frac{d^2 z}{2!} + \dots + \frac{d^n z}{n!} + R_n, \text{ где } R_n - \text{остаточный член и } n! = 1 \cdot 2 \cdot 3 \cdot \dots \cdot n -$$

факториал числа n

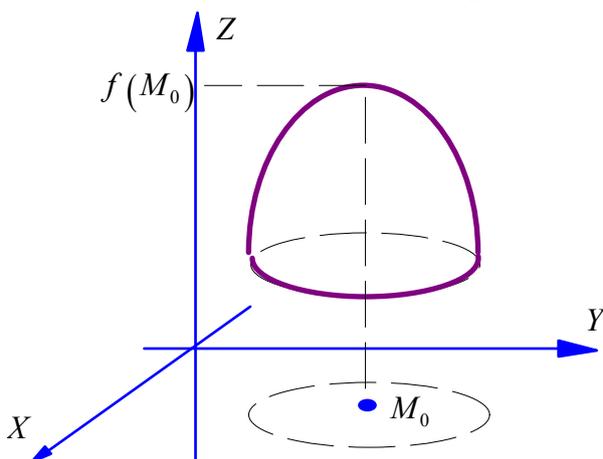
Отсюда получаем линеаризацию функции $z = f(x, y)$ в окрестности $M_0(x_0, y_0)$ при $n=1$

$$f(x, y) \approx f(x_0, y_0) + \frac{\partial f}{\partial x} \cdot (x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot (y - y_0).$$

Лекция 2. Экстремум функция нескольких переменных

1. Основные понятия

Функция $z = f(x, y)$ имеет в точке $M_0(x_0, y_0)$ локальный максимум, если значение $f(M_0)$ является единственным наибольшим значением в некоторой окрестности этой точки, т.е. для такой окрестности верно $\forall M \neq M_0 (f(M) < f(M_0))$



Аналогично определяем локальный минимум функции в точке M_0 как наименьшее значение $f(M_0)$ в некоторой окрестности этой точки M_0 , $\forall M \neq M_0 (f(M) > f(M_0))$.

Локальные максимумы и минимумы называются экстремумами функции, а точка M_0 - точкой экстремума (максимума или минимума).

2. Необходимые условия локального экстремума

Необходимый признак экстремума. Точка экстремума M_0 дифференцируемой функции $z = f(x, y)$ является стационарной, т.е. в ней верно $\frac{\partial z}{\partial x} = 0$ и $\frac{\partial z}{\partial y} = 0$.

Например, условие $\frac{\partial z}{\partial x} = 0$ вытекает из того, что функция $z = f(x, y_0)$ принимает локальный экстремум при $x = x_0$.

С геометрической точки зрения касательная плоскость к поверхности $z = f(x, y)$ для точки $M_0(x_0, y_0)$ экстремума параллельна плоскости XOY

3. Достаточные условия локального экстремума функции $z = f(x, y)$

Достаточный признак экстремума функции $z = f(x, y)$ в стационарной точке (x_0, y_0) :

Вычислим значения в точке (x_0, y_0) :

$$A = \frac{\partial^2 z}{\partial x^2}, \quad B = \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y}, \quad C = \frac{\partial^2 z}{\partial y^2}, \quad \Delta = \begin{vmatrix} A & B \\ B & C \end{vmatrix}$$

Возможны три случая.

Случай 1. При $\Delta > 0$ есть экстремум; при $A > 0$ - минимум, $A < 0$ - максимум.

Случай 2. При $\Delta < 0$ - экстремума нет, точка (x_0, y_0) -седловая, т.е. в одном направлении у функции имеется максимум, а в другом – минимум.

Случай 3. $\Delta = 0$ требуется дополнительное исследование.

Пример.

Найти экстремумы функции : $z = x^2 + y^2 + 4 \cdot x + 2 \cdot y - 8$

Решение. Исследуем функцию на локальный экстремум. Для этого определим ее стационарные точки - точки, в которых частные производные первого порядка равны нулю. Находим частные производные 1-го порядка функции :

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial x}(x^2 + y^2 + 4 \cdot x + 2 \cdot y - 8) = 2x + 4;$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y}(x^2 + y^2 + 4 \cdot x + 2 \cdot y - 8) = 2y + 2.$$

Находим стационарные точки функции. Для этого приравниваем частные производные к нулю:

$$\frac{\partial z}{\partial x} = 2x + 4 = 0, \quad \frac{\partial z}{\partial y} = 2y + 2 = 0.$$

Решаем систему: $x = -2, y = -1$

Стационарная точка $(-2; -1)$

Проверим достаточные условия экстремума функции двух переменных

Достаточный признак экстремума в стационарной точке (x_0, y_0) :

Обозначения: $A = \frac{\partial^2 z}{\partial x^2}, B = \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y}, C = \frac{\partial^2 z}{\partial y^2}, \Delta = \begin{vmatrix} A & B \\ B & C \end{vmatrix}$ в точке (x_0, y_0) .

1) при $\Delta > 0$ есть экстремум; если $A > 0$ - минимум, а при $A < 0$ - максимум;

2) при $\Delta < 0$ - экстремума нет, точка (x_0, y_0) -седловая. т.е. в одном направлении функция имеется максимум, а в другом - минимум; 3) $\Delta = 0$ требуется дополнительное исследование.

Находим частные производные второго порядка в стационарной точке $(-2; -1)$

$$A = \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} = (2x + 4)'_x = 2$$

смешанная производная

$$B = \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} = \frac{\partial}{\partial y}(2x + 4) = 0;$$

$$C = \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = (2y + 2)'_y = 2$$

Определитель $\Delta = \begin{vmatrix} A & B \\ B & C \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = 4 > 0$, $A = 2 > 0$

Следовательно, в этой стационарной точке исследуемая функции имеет локальный экстремум. Так как $A > 0$, то это точка минимума.

$$z_{\min} = f(-2; -1) = (-2)^2 + (-1)^2 + 4 \cdot (-2) + 2 \cdot (-1) - 8 = -13$$

Находим условный экстремум функции $z = x^2 + y^2 + 4 \cdot x + 2 \cdot y - 8$ при условии $x^2 + y^2 = 2$

4. Условный экстремум

Условный экстремум (т.е. наибольшее или наименьшее значение) функции $z = f(x, y)$ при условии, что $\varphi(x, y) = 0$ можно найти простых случая приведением функции к одной переменной. Для этого, например, переменную $y = y(x)$ выражаем из условия связи $\varphi(x, y) = 0$ и подставляем эту переменную в формулу $z = f(x, y)$. Далее находим экстремум функции одного аргумента.

Пример. Найти условный экстремум функции $z = x^2 + y^2 - 4x$ при условии $x + y = 1$

Решение. Выразим $y = 1 - x$ из равенства $x + y = 1$. Находим

$$z = x^2 + y^2 - 4x = x^2 + (1 - x)^2 - 4x = 2x^2 - 4x + 1$$

Производная $z'_x = (2x^2 - 4x + 1)' = 4x - 4$

Критические точки: $z'_x = 0 \Rightarrow 4x - 4 = 0$, $x = 1$, $y = 1 - x = 1 - 1 = 0$

График функции $z = x^2 + y^2 - 4x$ - это смещенный параболоид $z = (x - 2)^2 + y^2 - 4$

Вертикальная плоскость $x + y = 1$ пересекает параболоид по параболе

Поэтому найденная точка $(1; 0)$ соответствует условному минимуму этой функции для точек прямой $x + y = 1$

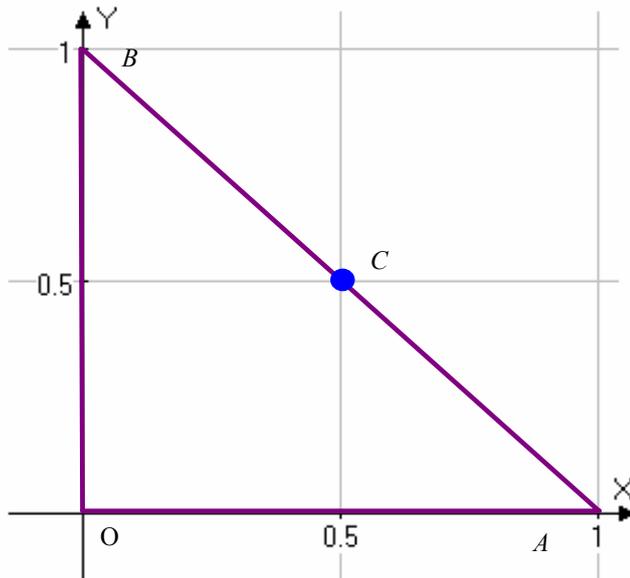
5. Нахождение наибольшего и наименьшего значений функции в замкнутой области

Наибольшее и наименьшее значения непрерывной функции в замкнутой области существуют и обозначается $\max_{(x,y) \in R} z(x,y)$; $\min_{(x,y) \in R} z(x,y)$.

Глобальный экстремум функция достигает внутри области R или на ее границе.

Пример. Найти наименьшее и наибольшее значения функции $z = 3x^2 + y^2 + 2y$ в замкнутой области, ограниченной линиями: $x + y = 1$, $x = 0$, $y = 0$

Решение. Изобразим область - треугольник OAB .



Исследуем локальные экстремумы функции. Для этого определим ее стационарные точки - точки, в которых частные производные первого порядка равны нулю.

Находим частные производные 1-го порядка функции $z = f(x, y)$:

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial x}(3x^2 + y^2 + 2y) = 6x;$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y}(3x^2 + y^2 + 2y) = 2y + 2.$$

Приравниваем производные к нулю: $\frac{\partial z}{\partial x} = 6x = 0$, $\frac{\partial z}{\partial y} = 2y + 2 = 0 \Rightarrow x = 0$, $y = -1$.

Полученная стационарная точка $(0; -1)$ не принадлежит области OAB .

Находим точки, в которых возможны глобальные условные экстремумы на границе области.

Случай 1. Граница OA , ее уравнение $y = 0$; функция $z = 3x^2 + y^2 + 2y = 3x^2$.

Производная $z' = (3x^2)' = 6x$. Находим критические точки

$$z' = 0 \Rightarrow 6x = 0; x = 0$$

Точка $(0; 0)$ является угловой точкой области OAB .

Значение $z(O) = 3x^2 + y^2 + 2y = 0$

Случай 2. Граница OB , уравнение $x = 0$. Отсюда $z = 3x^2 + y^2 + 2y = y^2 + 2y$

Производная $z' = (y^2 + 2y)' = 2y + 2$; $z' = 0 \Rightarrow 2y + 2 = 0$; $y = -1$

Эта точка $(0; -1)$ не принадлежит области.

Случай 3. граница AB , уравнение $y = 1 - x$.

Функция $z = 3x^2 + y^2 + 2y \Rightarrow z = 3 \cdot x^2 + (1 - x)^2 + 2 \cdot (1 - x)$, $z = 4 \cdot x^2 - 4 \cdot x + 3$

Производная $z' = (4 \cdot x^2 - 4 \cdot x + 3)' = 8 \cdot x - 4$.

Критические точки: $z' = 0 \Rightarrow 8 \cdot x - 4 = 0$; $x = \frac{1}{2}$; $y = 1 - x = \frac{1}{2}$

Полученная точка $C\left(\frac{1}{2}; \frac{1}{2}\right)$ принадлежит области.

Значение $z(C) = 3x^2 + y^2 + 2y = 3 \cdot \left(\frac{1}{2}\right)^2 + \left(\frac{1}{2}\right)^2 + 2 \cdot \left(\frac{1}{2}\right) = 2$

Вычислим значения функции $z = f(x, y)$ в угловых точках O , $A(1; 0)$, $B(0; 1)$ и точке $C\left(\frac{1}{2}; \frac{1}{2}\right)$.

$$z(O) = 0; \quad z(A) = 3; \quad z(B) = 3; \quad z(C) = 2$$

Среди этих значений выберем наибольшее и наименьшее. Имеем:

$$\max_{OAB} z(x, y) = z(A) = z(B) = 3; \quad \min_{OAB} z(x, y) = z(O) = 0$$

6. Нахождение условного экстремума методом множителей Лагранжа

Метод множителей Лагранжа позволяет найти условный экстремум (т.е. наибольшее или наименьшее значение) функции $z = f(x, y)$ при условии, что $\varphi(x, y) = 0$. Условный экстремум достигается в стационарной точке функции Лагранжа $L = f(x, y) + \lambda \cdot \varphi(x, y)$. Число λ - множитель Лагранжа.

В частности, следует решить систему уравнений $\frac{\partial L}{\partial x} = 0$, $\frac{\partial L}{\partial y} = 0$, $\frac{\partial L}{\partial \lambda} = 0$.

Проверка того, что в найденной точке достигается условный экстремум, может быть основана на геометрических или физических соображениях.

Пример.

Найти условный экстремум функции $z = x^2 + y^2 + 4 \cdot x + 2 \cdot y - 8$ при условии $x^2 + y^2 = 5$

Принимаем $\varphi(x, y) = 0 \Leftrightarrow x^2 + y^2 - 5 = 0$, т.е. $\varphi(x, y) = x^2 + y^2 - 5$

Функция

$$L = f(x, y) + \lambda \cdot \varphi(x, y) \Rightarrow L = (x^2 + y^2 + 4 \cdot x + 2 \cdot y - 8) + \lambda \cdot (x^2 + y^2 - 5)$$

$$\frac{\partial L}{\partial x} = \left((x^2 + y^2 + 4 \cdot x + 2 \cdot y - 8) + \lambda \cdot (x^2 + y^2 - 5) \right)' = 2x + 4 + \lambda \cdot 2x$$

$$\frac{\partial L}{\partial y} = \left((x^2 + y^2 + 4 \cdot x + 2 \cdot y - 8) + \lambda \cdot (x^2 + y^2 - 5) \right)' = 2y + 2 + \lambda \cdot 2y$$

$$\frac{\partial L}{\partial \lambda} = \left((x^2 + y^2 + 4 \cdot x + 2 \cdot y - 8) + \lambda \cdot (x^2 + y^2 - 5) \right)' = x^2 + y^2 - 5$$

Стационарные точки

$$\frac{\partial L}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial L}{\partial y} = 0, \quad \frac{\partial L}{\partial \lambda} = 0 \Rightarrow \begin{cases} 2x + 4 + \lambda \cdot 2x = 0 \\ 2y + 2 + \lambda \cdot 2y = 0 \\ x^2 + y^2 - 5 = 0 \end{cases}$$

Исключаем множитель Лагранжа

$$2 + (1 + \lambda) \cdot x = 0 \Rightarrow x = -\frac{2}{1 + \lambda}$$

$$y + 1 + \lambda \cdot y = 0 \Rightarrow y = -\frac{1}{1 + \lambda}$$

$$x^2 + y^2 - 5 = 0 \Rightarrow \left(-\frac{2}{1+\lambda}\right)^2 + \left(-\frac{1}{1+\lambda}\right)^2 - 5 = 0, \quad 5 \cdot \left(\frac{1}{1+\lambda}\right)^2 = 5;$$

$$\frac{1}{1+\lambda} = \pm 1; \quad 1+\lambda = \pm 1; \quad \lambda = -1 \pm 1$$

Случай. $\lambda = -1+1=0$, $x = -2$; $y = -1$

Случай. $\lambda = -1-1=-2$, $x = 2$; $y = 1$

Стационарные точки условного экстремума $A(2;1)$, $B(-2;-1)$

Находим значение

$$z = x^2 + y^2 + 4 \cdot x + 2 \cdot y - 8 \Rightarrow z(A) = 2^2 + 1 + 4 \cdot 2 + 2 - 8 = 7$$

$$z(B) = (-2)^2 + (-1)^2 + 4 \cdot (-2) + 2 \cdot (-1) - 8 = -13$$

С геометрической точки зрения непрерывная функция на замкнутом ограниченном множестве принимает как наибольшее, так и наименьшее значения

Поэтому $z_{\max} = z(A) = 7$; $z_{\min} = z(B) = -13$

Лекция 3. Основы теории поля. Градиент, ротор. Производная по направлению.

1. Скалярное поле. Градиент. Производная по направлению

Говорят, что в двумерной области $D \subseteq XOY$ задано скалярное поле, если в каждой точке $M(x, y) \in D$ задана скалярная функция координат точки: $U = U(x, y)$

Пример: скалярное поле температур $T = T(x, y)$ в области D .

Линии уровня скалярного поля – это такие линии, на каждой из которых функция $U(x, y)$ сохраняет постоянное значение.

Уравнения линий уровня скалярного поля: $U(x, y) = const$.

Геометрически линии уровня получаются, если поверхность $u = U(x, y)$ пересекать горизонтальными плоскостями $u = C$ и проектировать линии пересечения на плоскость XOY .

В случае трехмерного скалярного поля $U = U(x, y, z)$ говорят о поверхностях уровня $U(x, y, z) = const$

2. Градиент.

Градиентом скалярного поля $U = U(x, y, z)$ в фиксированной точке $M_0(x_0, y_0, z_0)$ называется вектор, проекции которого на оси координат совпадают с частными производными функции, вычисленными в точке M_0 :

$$\text{grad}U = \frac{\partial U}{\partial x} \cdot \vec{i} + \frac{\partial U}{\partial y} \cdot \vec{j} + \frac{\partial U}{\partial z} \cdot \vec{k} = \left(\frac{\partial U}{\partial x}; \frac{\partial U}{\partial y}; \frac{\partial U}{\partial z} \right),$$

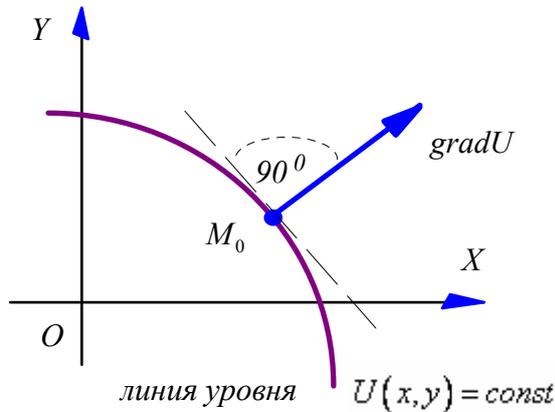
где векторы $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$ – это орты координатных осей.

В случае двумерного скалярного поля $U = U(x, y)$ градиент равен

$$\text{grad}U = \frac{\partial U}{\partial x} \cdot \vec{i} + \frac{\partial U}{\partial y} \cdot \vec{j} = \left(\frac{\partial U}{\partial x}; \frac{\partial U}{\partial y} \right)$$

Свойства градиента.

1. Градиент $gradU$ перпендикулярен линии уровня (поверхности уровня), проходящей через точку M_0 .
2. Направление градиента указывает направление наибольшего роста функции U в точке M_0 .

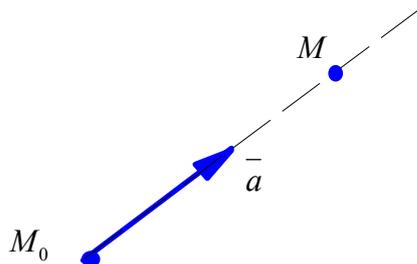


Производная по направлению

Отложим от точки $M_0(x_0, y_0, z_0)$ некоторый вектор $\bar{a} = (a_x; a_y; a_z)$.

Скорость изменения скалярного поля $U = U(x, y, z)$ в направлении этого вектора

равна $\frac{\partial U}{\partial a} = \lim_{M \rightarrow M_0} \frac{U(M) - U(M_0)}{MM_0}$



Эта величина $\frac{\partial U}{\partial a}$ называется производной функции U по направлению вектора \bar{a} в точке M_0

В случае единичного вектора $\bar{n} = (\cos \alpha; \cos \beta; \cos \gamma)$, где $\cos \alpha$, $\cos \beta$, $\cos \gamma$ - направляющие косинусы, эта производная равна

$$\frac{\partial U}{\partial n} = \frac{\partial U}{\partial x} \cdot \cos \alpha + \frac{\partial U}{\partial y} \cdot \cos \beta + \frac{\partial U}{\partial z} \cdot \cos \gamma,$$

где частные производные вычислены в точке M_0

Например, частная производная $\frac{\partial U}{\partial x}$ выражает скорость изменения поля в направлении оси абсцисс

Если направление в точке M_0 задано произвольным вектором $\bar{a} = (a_x; a_y; a_z)$, то

его направляющие косинусы равны $\cos \alpha = \frac{a_x}{|\bar{a}|}$, $\cos \beta = \frac{a_y}{|\bar{a}|}$, $\cos \gamma = \frac{a_z}{|\bar{a}|}$

Производные по направлению векторов \bar{n} , \bar{a} равны между собой.

Поэтому $\frac{\partial U}{\partial a} = \frac{\partial U}{\partial x} \cdot \frac{a_x}{|\bar{a}|} + \frac{\partial U}{\partial y} \cdot \frac{a_y}{|\bar{a}|} + \frac{\partial U}{\partial z} \cdot \frac{a_z}{|\bar{a}|}$ или окончательно $\frac{\partial U}{\partial a} = \frac{(gradU, \bar{a})}{|\bar{a}|}$

Пример. Вычислить градиент $gradU$ скалярного поля $U = x^2 - xy + y^2$ и производную $\frac{\partial U}{\partial a}$ в точке $A(1;1)$ по направлению вектора $\bar{a} = (3;4)$

Решение. Находим частные производные первого порядка.

$$\frac{\partial z}{\partial x} = (x^2 - xy + y^2)'_x = 2x - y ; \quad \frac{\partial z}{\partial y} = (x^2 - xy + y^2)'_y = -x + 2y .$$

А) Градиент в точке $A(1;1)$ при $x = 1, y = 1$:

$$gradU = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \bar{i} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \bar{j} = (2x - y) \cdot \bar{i} + (-x + 2y) \cdot \bar{j} = \bar{i} + \bar{j} = (1;1)$$

Производная по направлению вектора $\bar{a} = (3;4)$ равна проекции градиента $gradU$ на направление вектора \bar{a} :

$$\frac{\partial z}{\partial a} = \text{Пр}_{\bar{a}} gradU \Leftrightarrow \frac{\partial U}{\partial a} = \frac{(gradU, \bar{a})}{|\bar{a}|} .$$

Вычислим модуль $|\bar{a}| = \sqrt{x^2 + y^2} = \sqrt{3^2 + 4^2} = 5$

Скалярное произведение $(gradU, \bar{a}) = 1 \cdot 3 + 1 \cdot 4 = 7$

Отсюда производная по направлению вектора \bar{a} в точке $A(1;1)$ равна:

$$\frac{\partial U}{\partial a} = \frac{(gradU, \bar{a})}{|\bar{a}|} = \frac{7}{5} = 1,4$$

Векторное поле. Дивергенция, ротор.

Векторное поле определяется векторная функция $\bar{A} = (P, Q, R)$, где P, Q, R - функции точки $M(x, y, z)$. Например, скорость $\bar{v}(M)$ течения жидкости в точке $M(x, y, z)$

Дивергенцией векторного поля называется скалярная величина

$$\text{div} \bar{A} = \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}, \text{ не зависящая от выбора системы координат.}$$

Ротором (вихрем) векторного поля $\bar{A} = (P, Q, R)$ называется вектор

$$\text{rot} \bar{A} = \begin{vmatrix} \bar{i} & \bar{j} & \bar{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix}$$

Введем оператор «набла» $\nabla = \left(\frac{\partial}{\partial x}; \frac{\partial}{\partial y}; \frac{\partial}{\partial z} \right)$. Тогда ротор выражается при помощи

векторного произведения $\text{rot} \bar{A} = \nabla \times \bar{A}$

Проекции ротора равны

$$\text{rot}_x \bar{A} = \frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z}; \quad \text{rot}_y \bar{A} = \frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x}; \quad \text{rot}_z \bar{A} = \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y}$$

Ротор – это векторная величина, указывающая на завихренность поля.

ОСНОВНЫЕ ФОРМУЛЫ

Уравнение **линии уровня**: $f(x, y) = C$.

Полное приращение функции, $\Delta z = f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)$.

Частные производные:

$$1) \text{ сложной функции, } \frac{\partial z}{\partial u} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial u} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial u}; \quad \frac{dz}{dt} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{dx}{dt} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{dy}{dt};$$

$$2) \text{ высших порядков } \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial z}{\partial x} \right); \quad \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial z}{\partial y} \right);$$

$$3) F(x, y) = 0 \Rightarrow \frac{dy}{dx} = -\frac{F'_x}{F'_y}; \quad F(x, y, z) = 0 \Rightarrow \frac{\partial z}{\partial x} = -\frac{F'_x}{F'_z}.$$

Дифференциалы

$$1) \text{ для независимых аргументов: } dx = \Delta x, \quad dy = \Delta y,$$

$$2) \text{ функции } dz = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot dx + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot dy; \quad d^2 z = d(dz);$$

$$d^2 z = \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} \cdot dx^2 + 2 \cdot \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} \cdot dx dy + \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} \cdot dy^2; \quad d^n z = \left(\frac{\partial}{\partial x} dx + \frac{\partial}{\partial y} dy \right)^n z.$$

Формула Тейлора . Разложение функции $f(x, y)$ в окрестности точки $M_0(x_0, y_0)$:

$$f(M) = f(M_0) + \frac{dz}{1!} + \frac{d^2 z}{2!} + \dots + \frac{d^n z}{n!} + R_n, \text{ где } R_n \text{ - остаточный член.}$$

Линеаризация функции $z = f(x, y)$ в окрестности $M_0(x_0, y_0)$:

$$f(x, y) \approx f(x_0, y_0) + \frac{\partial f}{\partial x} (x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y} (y - y_0).$$

Нормаль $\vec{n} = (A; B; C)$ и касательная плоскость к поверхности $F(x, y, z) = 0$:

$$A \cdot (x - x_0) + B \cdot (y - y_0) + C \cdot (z - z_0) = 0, \quad A = \frac{\partial F}{\partial x}, \quad B = \frac{\partial F}{\partial y}, \quad C = \frac{\partial F}{\partial z}.$$

$$\text{В случае } z = f(x, y) \text{ верно } A = \frac{\partial f}{\partial x}, \quad B = \frac{\partial f}{\partial y}, \quad C = -1.$$

Необходимый признак экстремума. Точка экстремума M_0 дифференцируемой функции $z = f(x, y)$ является стационарной, т.е. в ней верно $\frac{\partial z}{\partial x} = 0$ и $\frac{\partial z}{\partial y} = 0$.

Достаточный признак экстремума в стационарной точке (x_0, y_0) :

$$\text{Обозначения: } A = \frac{\partial^2 z}{\partial x^2}, \quad B = \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y}, \quad C = \frac{\partial^2 z}{\partial y^2}, \quad \Delta = \begin{vmatrix} A & B \\ B & C \end{vmatrix} \text{ в точке } (x_0, y_0).$$

- 1) при $\Delta > 0$ есть экстремум; при $A > 0$ - минимум, $A < 0$ - максимум;
- 2) при $\Delta < 0$ - экстремума нет, точка (x_0, y_0) - седловая, т.е. в одном направлении имеется максимум, а в другом - минимум;
- 3) $\Delta = 0$ требуется дополнительное исследование.

Метод множителей Лагранжа . Условный экстремум функции $z = f(x, y)$ при условии, что $\varphi(x, y) = 0$ достигается в стационарной точке M_0 функции Лагранжа

$$L = f(x, y) + \lambda \cdot \varphi(x, y). \text{ Решаем систему } \frac{\partial L}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial L}{\partial y} = 0, \quad \frac{\partial L}{\partial \lambda} = 0, \text{ исключая множитель}$$

Лагранжа λ . Проверка того, что в точке достигается условный экстремум, может быть основана на геометрических или физических соображениях .

$$\text{Градиент } \text{grad } \varphi = \frac{\partial \varphi}{\partial x} \cdot \vec{i} + \frac{\partial \varphi}{\partial y} \cdot \vec{j} + \frac{\partial \varphi}{\partial z} \cdot \vec{k}.$$

$$\text{Производная функции } \varphi = \varphi(x, y, z) \text{ по направлению } \vec{n} = (\cos \alpha; \cos \beta; \cos \gamma).$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial n} = \frac{\partial \varphi}{\partial x} \cdot \cos \alpha + \frac{\partial \varphi}{\partial y} \cdot \cos \beta + \frac{\partial \varphi}{\partial z} \cdot \cos \gamma ;$$

для направления вектора \bar{a} производная функции $\frac{\partial \varphi}{\partial \bar{a}} = \frac{\bar{a} \cdot \text{grad} \varphi}{|\bar{a}|}$

Дивергенция и ротор векторного поля $\bar{A} = A_x \bar{i} + A_y \bar{j} + A_z \bar{k}$:

$$\text{div} \bar{A} = \frac{\partial A_x}{\partial x} + \frac{\partial A_y}{\partial y} + \frac{\partial A_z}{\partial z}; \quad \text{rot} \bar{A} = \begin{vmatrix} \bar{i} & \bar{j} & \bar{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix}$$