

Insinöörimatematiikka: Usean muuttujan funktio 1

Mika Hirvensalo
mikhirve@utu.fi

Matematiikan ja tilastotieteen laitos
Turun yliopisto

2026

Suunnattu derivaatta

Olkoon $\|\mathbf{u}\| = 1$. Tällöin

$$D_{\mathbf{u}}f(\mathbf{x}) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h}(f(\mathbf{x} + h\mathbf{u}) - f(\mathbf{x})) = \nabla f(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{u}.$$

Huomautus

Jos $\mathbf{u} = \mathbf{e}_j$, on

$$D_{\mathbf{e}_j}f(\mathbf{x}) = \frac{\partial f}{\partial x_j}(\mathbf{x})$$

Cauchyn-Schwarzin epäyhtälö

Kaikille sisätuloille pätee

$$(\mathbf{x}, \mathbf{y})^2 \leq (\mathbf{x}, \mathbf{x})(\mathbf{y}, \mathbf{y}),$$

jossa yhtäsuuruus on voimassa tarkalleen silloin kun \mathbf{x} ja \mathbf{y} ovat lineaarisesti riippuvia, siis $\mathbf{x} = c\mathbf{y}$.

Seuraus

Erityisesti pistetulolle pätee

$$|\mathbf{x} \cdot \mathbf{y}| \leq \|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\|,$$

jossa on yhtäsuuruus tarkalleen silloin kun $\mathbf{x} = c\mathbf{y}$.

Seuraus

$$|D_{\mathbf{u}}f(\mathbf{x})| = |\nabla f(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{u}| \leq \|\nabla f(\mathbf{x})\| \cdot \|\mathbf{u}\| = \|\nabla f(\mathbf{x})\|$$

ja yhtäsuuruus pätee tarkalleen silloin kun $\mathbf{u} = c\nabla f(\mathbf{x})$.

Johtopäätös

Differentioituva funktio muuttuu jyrkimmin gradientin osoittamassa suunnassa.

Johtopäätös

$\nabla f(x, y, x)$ on kohtisuorassa pintaa $f(x, y, z) = 0$ vastaan

Avaruudessa \mathbb{R}^3

- Nabla: $\nabla = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right)$
- Skalaarikentän $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ gradientti ∇f on vektorikenttä

$$\nabla f = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) f = \left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z} \right)$$

- Vektorikentän $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ divergenssi $\nabla \cdot f$ on skalaarikenttä

$$\nabla \cdot f = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) \cdot (f_1, f_2, f_3) = \frac{\partial f_1}{\partial x} + \frac{\partial f_2}{\partial y} + \frac{\partial f_3}{\partial z}$$

Avaruudessa \mathbb{R}^3

- Vektorikentän $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ pyörre $\nabla \times f$ on vektorikenttä

$$\begin{aligned}\nabla \times f &= \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) \times (f_1, f_2, f_3) = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ f_1 & f_2 & f_3 \end{vmatrix} \\ &= \mathbf{i} \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ f_2 & f_3 \end{vmatrix} - \mathbf{j} \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial z} \\ f_1 & f_3 \end{vmatrix} + \mathbf{k} \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ f_1 & f_2 \end{vmatrix} \\ &= \mathbf{i} \left(\frac{\partial f_3}{\partial y} - \frac{\partial f_2}{\partial z} \right) - \mathbf{j} \left(\frac{\partial f_3}{\partial x} - \frac{\partial f_1}{\partial z} \right) + \mathbf{k} \left(\frac{\partial f_2}{\partial x} - \frac{\partial f_1}{\partial y} \right) \\ &= \left(\frac{\partial f_3}{\partial y} - \frac{\partial f_2}{\partial z}, \frac{\partial f_1}{\partial z} - \frac{\partial f_3}{\partial x}, \frac{\partial f_2}{\partial x} - \frac{\partial f_1}{\partial y} \right)\end{aligned}$$

Terminologia

$\nabla \times f$ tunnetaan perinteisesti nimellä *roottori*. Englanninkielinen vastine curl voisi suomeksi olla pöyrteisyys, kierre, kierteisyys, pyörrevirta, kurimus, syöveri, kiemura, kiekura, jne.

Laplacen operaattori

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

$$\nabla^2 f = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$$

Ketjusääntö

$D(g \circ f) ?$

$$\begin{aligned} & g(f(\mathbf{x} + \mathbf{h})) - g(f(\mathbf{x})) \\ = & g(f(\mathbf{x} + \mathbf{h}) - f(\mathbf{x}) + f(\mathbf{x})) - g(f(\mathbf{x})) \\ \approx & g(f(\mathbf{x}) + Df(\mathbf{x})\mathbf{h}) - g(f(\mathbf{x})) \\ \approx & Dg(f(\mathbf{x}))Df(\mathbf{x})\mathbf{h} \end{aligned}$$

Ketjusääntö

$$D(g \circ f)(\mathbf{x}) = Dg(f(\mathbf{x})) \circ Df(\mathbf{x})$$

Jacobin matriiseille:

$$J_{g \circ f}(\mathbf{x}) = J_g(f(\mathbf{x}))J_f(\mathbf{x})$$

Esimerkki

Funktiolle $z(x, y)$ on

$$\frac{dz}{dt} = \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial t}$$

Esimerkki

Esimerkit 22–25, aaltoyhtälö