

Cálculo II - B – profs.: Heloisa Bauzer Medeiros e Denise de Oliveira Pinto
2º semestre de 2017

Aula 8 – diferenciabilidade

Lembrando Cálculo I Considere uma função $f(x)$ com domínio e contradomínio real. fixe um ponto x_0 no domínio de f e suponha que se queira aproximar esta função **em vizinhança de x_0** por um polinômio de grau 1. Isto é, queremos determinar a e b constantes tais que:

$$f(x_0 + h) \simeq a(x_0 + h) + b \quad (1)$$

onde \simeq se lê como *aproximadamente igual*. de fato, queremos que a equação (1) seja tão mais verdadeira quanto mais próximo $x_0 + h$ estiver de x_0 . Isto é, gostaríamos de obter a e b tal que se h está próximo de 0, a diferença entre $f(x_0 + h)$ e $a(x_0 + h) + b$ é muito pequena. reescrevemos então o problema como sendo: obtenha a e b tal que:

$$f(x_0 + h) = a(x_0 + h) + b + erro(h) \quad (2)$$

e $\lim_{h \rightarrow 0} erro(h) = 0$.

É bastante razoável que a aproximação que procuramos seja exata em x_0 , de modo que impomos também que $erro(0) = 0$, ou seja $f(x_0) = ax_0 + b$.

Escrevemos então o problema: Dado x_0 fixo no domínio de f , procuro a e b constantes tais que:

$$f(x_0 + h) = a(x_0 + h) + b + erro(h) \quad (3)$$

$$erro(0) = 0 \quad (4)$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} erro(h) = 0 \quad (5)$$

Substituindo (4) em (3) escrevemos:

$$f(x_0) = ax_0 + b \Rightarrow b = f(x_0) - ax_0 \quad (6)$$

e portanto, conhecido a sabemos determinar b . Substituindo o valor de b em (3), (4) e (5) vem:

$$f(x_0 + h) = a(x_0 + h) + f(x_0) - ax_0 + erro(h) \quad (7)$$

$$erro(0) = 0 \quad (8)$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} erro(h) = 0 \quad (9)$$

As equações podem ser reescritas:

$$f(x_0 + h) - f(x_0) = ah + erro(h) \quad (10)$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} erro(h) = 0 \quad (11)$$

É evidente que quando h tende a zero, o lado direito de (10) também tende a zero, o que implica que, se a nossa aproximação tem alguma chance de existir, f deve ser contínua em x_0 . Além disso, se ah tende a zero mais rápido que $erro(h)$, teremos que em vizinhança de x_0 , $f(x_0 + h) - f(x_0)$ será aproximada por $erro(h)$ e não por ah como gostaríamos. Por esta razão, acrescentamos à nossa formulação do problema a exigência de que $erro(h)$ deve tender a zero mais rápido que ah e uma maneira de exigir isto é impor que $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{erro(h)}{h} = 0$. Dividindo os dois lados de (10) por h vem:

$$\frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} = a + \frac{erro(h)}{h} \quad (12)$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{erro(h)}{h} = 0 \quad (13)$$

Tomando o limite quando $h \rightarrow 0$ dos dois lados (12) obtemos:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} = a \quad (14)$$

Observe que a equação (14) descreve o que provavelmente você está acostumado a definir como *derivada da função f em x_0* . Observe ainda, que o polinômio $ax + b$ que aproxima f em vizinhança de x_0 existe se e só se f é diferenciável em x_0 e neste caso, a é a derivada de f em x_0 . Chegamos à expressão (14) procurando uma aproximação para a função por um polinômio de grau 1. De fato poderíamos formalizar nosso raciocínio redefinindo a derivada de f em x_0 assim:

Definição 1. Dizemos que uma função f é diferenciável em x_0 se e somente se existe um valor a tal que

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + ah + erro(h) \quad (15)$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{erro(h)}{h} = 0 \quad (16)$$

e neste caso, a é dito a derivada de f em x_0 .

Exemplo 1. Queremos usar a definição 1 para mostrar que 7 não é a derivada de $f(x) = x^2$, $x \in \mathbb{R}$ em $x = 3$. Na verdade, a expressão 15 sempre pode ser escrita, a questão é se 16 pode ser satisfeita. Nesse caso, a primeira expressão fica:

$$f(3 + h) = f(3) + 7h + \text{erro}(h) \quad (17)$$

E como a função do exemplo é $f(x) = x^2$, a expressão fica:

$$(3 + h)^2 = 9 + 7h + \text{erro}(h) \quad (18)$$

Note agora que a única possibilidade para $\text{erro}(h)$ é $(3 + h)^2 - 9 - 7h$, o que faz todo sentido porque ele é exatamente a diferença entre o valor da função e o valor da aproximação. Então a expressão fica:

$$(3 + h)^2 = 9 + 7h + ((3 + h)^2 - (9 + 7h)) \quad (19)$$

A questão agora é mostrar que se $h \rightarrow 0$, o erro dividido por h não vai à zero.

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{(3 + h)^2 - 9 - 7h}{h} = \quad (20)$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{9 + 6h + h^2 - 9 - 7h}{h} = \quad (21)$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{-h + h^2}{h} = -1 + h = -1 \quad (22)$$

E, como o limite não é zero, 7 não é a derivada da função em $x = 3$.

Exercício 1. Mostre, seguindo o raciocínio do exemplo que $f(x) = x^2$, $x \in \mathbb{R}$ é diferenciável em $x = 3$. (Obs: basta exibir um valor para a que satisfaça a definição).

a definição de derivada ressalta a questão fundamental, qual seja: a derivada de uma função em um ponto surge como necessidade de aproximar essa função por uma mais simples (no caso, um polinômio de grau 1). Por outro lado, a definição, em si, é de pouca valia para calcular derivadas e sabemos que existem fórmulas e teoremas para isso.

Funções vetoriais de várias variáveis A ideia de diferenciabilidade (ou noção de derivadas) para funções vetoriais é exatamente a mesma daquela apresentada para funções reais de uma variável, qual seja: aproximar a função

por um "polinômio de grau 1" na vizinhança de um ponto determinado. Supondo que o domínio de F seja \mathbb{R}^n e o contradomínio seja \mathbb{R}^m tentamos escrever uma expressão como em 1:

$$F(X_0 + H) = F(X_0) + AH + erro(H), \quad X_0, H \in \mathbb{R}^n \quad (23)$$

O lado esquerdo da equação 23 é um vetor de \mathbb{R}^m . Do lado direito temos uma soma de $F(X_0)$ com AH e, evidentemente essa soma precisa ser, também um vetor de \mathbb{R}^m . $F(X_0)$ já pertence a \mathbb{R}^m . Como $H \in \mathbb{R}^n$, A deve ser um "objeto matemático", parecido com uma constante que, quando multiplicado por H , gere um vetor de \mathbb{R}^m . A coisa mais imediata a pensar, aqui, é que A é uma matriz constante $m \times n$. Nesse caso, a expressão em 23 descreve uma função afim como na definição no caso do cálculo de uma variável. De fato, essa é a ideia da definição de derivada: procurar uma aproximação afim para a função estudada na vizinhança de um ponto.

Definição 2. *Formalmente, dizemos que uma função é diferenciável sse existe uma matriz A com m linhas e n colunas, tal que*

$$F(X_0 + H) = F(X_0) + AH + erro(H), \quad X_0, H \in \mathbb{R}^n \quad (24)$$

$$\lim_{H \rightarrow (0,0,0,\dots)} \frac{erro(H)}{\|H\|} = (0, 0, \dots) \quad (25)$$

Uma notação usual para a matriz derivada é DF .

Exercício 2. *Dada a função :*

$$F(x, y, z) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 3 & \pi & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

Calcule a derivada de F , (DF).

Assim, quando pensamos na *derivada* de uma função vetorial de várias variáveis, temos que pensar em uma **matriz**. O problema agora é: como determinar essa matriz. Para isso vamos estudar o que chamamos de derivadas parciais.

Derivadas Parciais A definição formal de derivada parcial pode ser facilmente encontrada em qualquer livro ou mesmo na web. Aqui, nos limitamos a explicar o sentido da derivada parcial. Dada uma função $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ podemos fixar $n - 1$ variáveis e teremos então uma função de uma única variável. Por exemplo: se $f(x, y, z) = x^3 e^y z$ podemos imaginar que fixamos $x = x_0$, $z = z_0$ e x está variando. Olhando para a função $f(x_0, y, z_0) = x_0^3 e^y z_0$, e podemos pensar em derivar essa função, como uma fc de uma variável y . Essa derivada será chamada de *derivada parcial de f em relação à variável y* . Notação: $\frac{\partial f}{\partial y}$ ou f_y . No caso do nosso exemplo temos $f_y(x_0, y, z_0) = x_0^3 e^y z_0$.

Exemplo 2. Se $f(x, y) = y \operatorname{sen}(x)$, $\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = y \cos(x)$ e $\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = \operatorname{sen}(x)$

Exercício 3. Use o seu conhecimento de cálculo de uma variável para definir uma derivada parcial como limite.

Exemplo 3. Se $f(x, y, z) = 3x^2 y \operatorname{sen}(yz)$, $f_x(x, y, z) = 6xy \operatorname{sen}(yz)$, $f_y(x, y, z) = 3x^2 \operatorname{sen}(yz) + 3x^2 yz \cos(yz)$, $f_z(x, y, z) = 3x^2 yz \cos(yz)$.

A Derivada (diferencial) de uma função vetorial de várias variáveis (matriz Jacobiana) Na definição de derivada mencionamos o fato de que a derivada deveria ser uma matriz. Vamos definir essa matriz (DF) a partir das derivadas parciais.

Definição 3. Dada:

$$F : \begin{matrix} \mathbb{R}^n & \longrightarrow & \mathbb{R}^m \\ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} & \mapsto & \begin{pmatrix} F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ \vdots \\ F_m \end{pmatrix} \end{matrix}$$

definimos a Matriz Jacobiana de F como:

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x_1} & \frac{\partial F_1}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial F_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial F_2}{\partial x_1} & \frac{\partial F_2}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial F_2}{\partial x_n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ \frac{\partial F_m}{\partial x_1} & \frac{\partial F_m}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial F_m}{\partial x_n} \end{pmatrix}$$

Definição 4. A derivada (ou diferencial) de uma função f em um ponto x_0 , é a matriz jacobiana de f em X_0 .

Exemplo 4. Se $F(x, y) = (x^2y, x + y, xy^3)$, a matriz jacobiana de F em um ponto (x, y) é:

$$\begin{pmatrix} 2xy & x^2 \\ 1 & 1 \\ y^3 & 3xy^2 \end{pmatrix}$$

Problemas para sala de aula

Exercício 4. Para cada uma das funções f a seguir, obtenha a matriz Jacobiana. (Obs: não vou explicitar o domínio em cada função. Assumam que o domínio é algum conjunto em que a expressão faça sentido.)

$$\begin{array}{ll} a) f(x) = (x, x^2, 3) & b) f(x, y) = (x, x^2, 3) \\ c) f(x, y, z) = zxy & d) f(x, y) = (x + y, x - y)z \\ e) f(x, y, z) = (e^{xy}, x^2 \text{sen}(xy)) & f) f(x, y) = x^2 \end{array}$$

Exercício 5. Para cada uma das funções abaixo, escreva a expressão da aproximação de f como na definição 2.

$$\begin{array}{ll} a) f(x, y) = xy \quad X_0 = (1, 2) & b) f(t) = (t, t^3, -2t) \quad t_0 = 4 \\ c) f(x, y) = (xy, \cos(xy), x^3y^2) \quad X_0 = (1, \pi) & f(x, y, z) = (x^2 + 3xz, e^{xz}, \ln y^2x) \quad X_0 = (2, 1, 0) \end{array}$$

Exercício 6. Considere a função $f(t) = (t, t^2)$. A derivada de f em no ponto 3 é dada por:

$$Df(3) = \begin{pmatrix} 1 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Escrevendo a aproximação dada na definição de derivada, temos:

$$\begin{pmatrix} t \\ t^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 9 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 6 \end{pmatrix} (t - 3) + \text{erro}(t)$$

Procure uma interpretação geométrica para a função do lado direito da igualdade.

Exercício 7. Mesmo enunciado do exercício anterior para $f(t) = (t^2, t^4)$ em $t = \sqrt{3}$. Compare os dois resultados. Interprete.

Exercício 8. Mesmo enunciado do exercício anterior para $f(t) = (t, t, 2t)$, $t = 1$ e $f(t) = (2t, \text{sen}(t))$ em $t = \pi/4$.