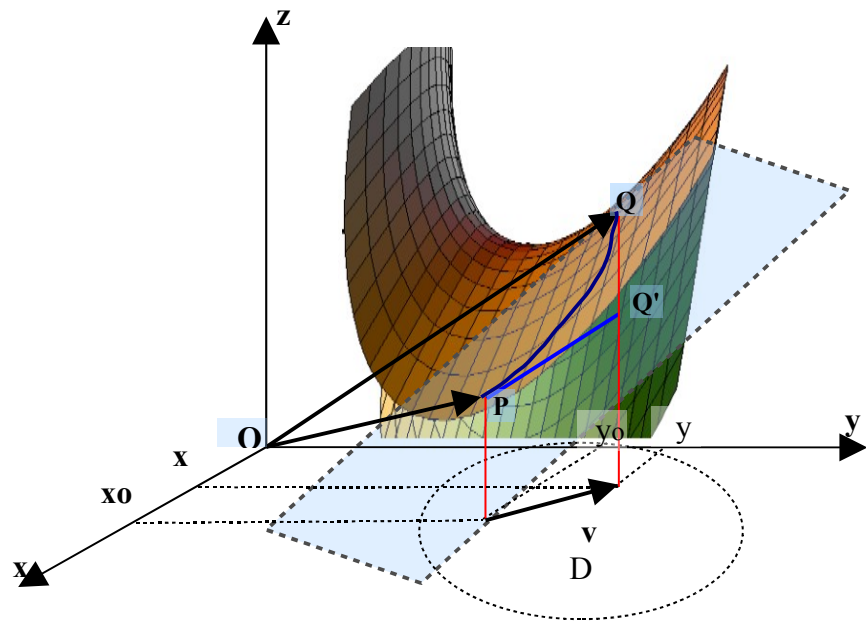


## Teorema de Aproximación Lineal (Diferenciabilidad)



Sea  $z = f(x, y)$  una función diferenciable en un abierto  $D \subset \mathbf{R}^2$ ; también consideremos su plano tangente en  $\mathbf{P}$ .

Desde el punto  $\mathbf{P}(x_0, y_0, z_0)$  pasamos a  $\mathbf{Q}(x, y, z)$ , siendo  $\mathbf{Q}'$  su correspondiente sobre la vertical en el plano tangente;  $\mathbf{Q}'(x, y, z')$ , donde  $z'$  es la ordenada en el plano tangente para  $\mathbf{Q}'$ .

Es decir que  $\overline{\mathbf{Q} - \mathbf{Q}'} = (z - z') \mathbf{k}$ , es un vector cuyo módulo es una medida de la diferencia de incrementos evaluados en la superficie y en el plano tangente.

El incremento de la función es:  $\Delta z = f(x, y) - f(x_0, y_0)$  sobre la superficie. (1)

El incremento  $\Delta z'$  sobre el plano tangente a partir de  $(x_0, y_0, z_0)$  es:

$$\Delta z' = z' - z_0 = \frac{\partial f}{\partial x} (x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y} (y - y_0); \text{ estas derivadas están evaluadas en } x_0, y_0.$$

$\mathbf{v} = (x - x_0) \mathbf{i} + (y - y_0) \mathbf{j}$  es el desplazamiento realizado en el dominio, causa de dichos incrementos.

$$\overline{(\mathbf{P} - \mathbf{O})} = x_0 \mathbf{i} + y_0 \mathbf{j} + z_0 \mathbf{k} = x_0 \mathbf{i} + y_0 \mathbf{j} + f(x_0, y_0) \mathbf{k}$$

$$\overline{(\mathbf{Q} - \mathbf{O})} = x \mathbf{i} + y \mathbf{j} + f(x, y) \mathbf{k} \text{ (ecuación vectorial de la superficie)}$$

$$\overline{(\mathbf{Q}' - \mathbf{O})} = x \mathbf{i} + y \mathbf{j} + [f(x_0, y_0) + \frac{\partial f}{\partial x} (x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y} (y - y_0)] \mathbf{k} \text{ (ecuación vectorial del plano tangente)}$$

$$\overline{(\mathbf{Q} - \mathbf{P})} = (x - x_0) \mathbf{i} + (y - y_0) \mathbf{j} + [f(x, y) - f(x_0, y_0)] \mathbf{k} \tag{2}$$

$$\overline{(\mathbf{Q}' - \mathbf{P})} = (x - x_0) \mathbf{i} + (y - y_0) \mathbf{j} + [\frac{\partial f}{\partial x} (x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y} (y - y_0)] \mathbf{k} \tag{3}$$

Ahora obtengamos la diferencia entre los vectores (2) y (3) que “mide” la discrepancia entre transitar (siguiendo  $\mathbf{v}$ ) sobre la superficie y hacer lo mismo sobre el plano tangente:

$$\overline{(\mathbf{Q} - \mathbf{P})} - \overline{(\mathbf{Q}' - \mathbf{P})} = ([f(x, y) - f(x_0, y_0)] - [\frac{\partial f}{\partial x} (x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y} (y - y_0)]) \mathbf{k} = \mathcal{E}(h, k) \mathbf{k} \tag{4}$$

Siendo  $\mathcal{E}(h, k)$  una función infinitésima de orden mayor que uno en  $h$  y  $k$ , además:

$h = (x - x_0) = \Delta x$  y  $k = (y - y_0) = \Delta y$ . Es decir que  $\epsilon(h, k) \rightarrow 0$  conforme  $x \rightarrow x_0$ ,  $y \rightarrow y_0$ .

¿Por qué decimos eso?

De (4) se observa que siendo  $\Delta z' = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{(x_0, y_0)} (x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{(x_0, y_0)} (y - y_0)$  una expresión lineal en  $\Delta x$  y  $\Delta y$ ,

la diferencia que existe entre  $\Delta z'$  y  $\Delta z = f(x, y) - f(x_0, y_0)$  debe ser de orden mayor que uno, ésta es  $\epsilon(h, k) = \epsilon(\Delta x, \Delta y)$ .

Reordenando la (4) y dejando de lado ya el versor  $\mathbf{k}$ , se obtiene:

$$\Delta z = f(x, y) - f(x_0, y_0) = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{(x_0, y_0)} \Delta x + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{(x_0, y_0)} \Delta y + \epsilon(\Delta x, \Delta y) \quad (5)$$

«Cuando el incremento de la función puede expresarse como la suma de una expresión lineal en los incrementos de las variables independientes más una función infinitésima de orden superior a la unidad en dichos incrementos, se dice que **la función es diferenciable**».

Siendo  $\Delta x$  y  $\Delta y$  pequeños frente a la escala del problema, puede tomarse como una buena aproximación de  $\Delta z$ , la parte lineal  $\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{(x_0, y_0)} \Delta x + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{(x_0, y_0)} \Delta y$  que recibe el nombre de

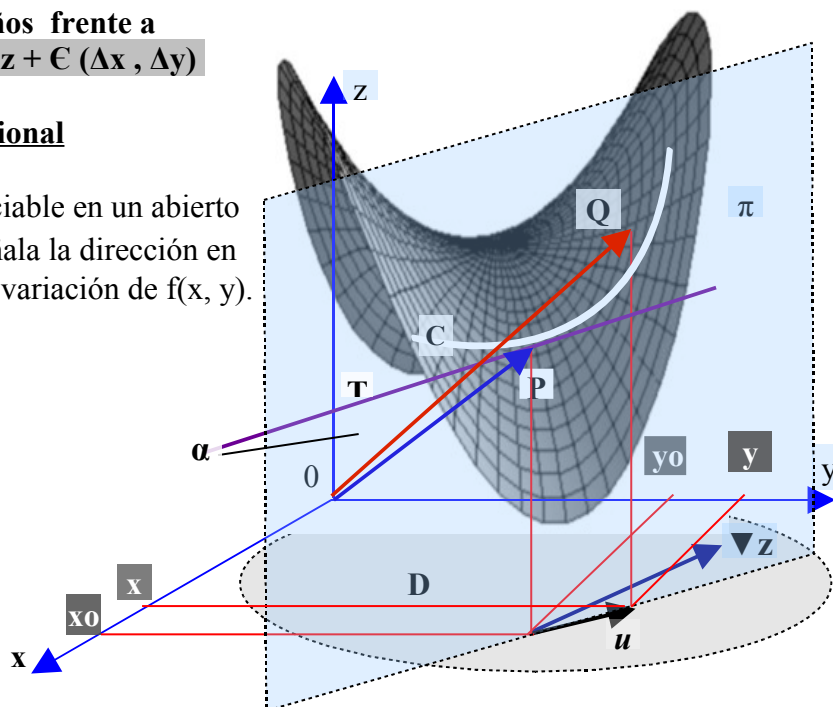
**diferencial total** de la función  $z = f(x, y)$ , y se la denota con:

$$dz = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{(x_0, y_0)} \Delta x + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{(x_0, y_0)} \Delta y = \langle \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} \rangle \cdot \langle \Delta x, \Delta y \rangle = \nabla z \Big|_{(x_0, y_0)} \cdot d\mathbf{r} \quad \nabla z = \text{gradiente de } z \text{ (vector)}$$

$\Delta z \approx dz$  si  $\Delta x$  y  $\Delta y$  son pequeños frente a la escala del problema:  $\Delta z = dz + \epsilon(\Delta x, \Delta y)$

### Derivada Direccional

Consideremos  $z = f(x, y)$  diferenciable en un abierto  $D \subset \mathbf{R}^2$ . Sea  $\mathbf{u}$  un vector que señala la dirección en que vamos a estudiar -desde  $\mathbf{P}$ - la variación de  $f(x, y)$ .



Desde  $P(x_0, y_0, z_0)$  “caminamos” por la superficie siguiendo al vector  $\mathbf{u}$ , es decir que nuestro andar se produce por la curva  $\mathbf{C}$ , que surge de la intersección del plano vertical  $\pi$  con la gráfica de  $z = f(x, y)$ , hasta  $Q(x, y, f(x, y))$ .

Como cualquier derivada, definimos la derivada de  $f$  según la dirección  $\mathbf{u}$  como:

$$D_{\mathbf{u}} f = \lim_{\|\mathbf{u}\| \rightarrow 0} (\Delta z / \|\mathbf{u}\|); \text{ Con } \Delta z = f(Q) - f(P)$$

Sea  $\mathbf{r}(M) = x \mathbf{i} + y \mathbf{j} + f(x, y) \mathbf{k}$ , siendo  $M$  cualquier punto de la superficie dada por  $z = f(x, y)$ .

Estudiaremos la variación de  $\mathbf{r}(M)$  sobre la curva  $C$ , según la dirección indicada por  $\mathbf{u}$ .

$$\mathbf{r}(Q) = x \mathbf{i} + y \mathbf{j} + f(x, y) \mathbf{k}$$

$$\mathbf{r}(P) = x_0 \mathbf{i} + y_0 \mathbf{j} + f(x_0, y_0) \mathbf{k}$$

$$\mathbf{u} = (x - x_0) \mathbf{i} + (y - y_0) \mathbf{j} = \text{desplazamiento}$$

$$\|\mathbf{u}\| = h = \sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}$$

Entre  $P$  y  $Q$  la función experimenta una variación  $\Delta z = f(x, y) - f(x_0, y_0) = f(Q) - f(P)$

Luego, observamos que:  $\Delta \mathbf{r} = \mathbf{r}(Q) - \mathbf{r}(P) = (x - x_0) \mathbf{i} + (y - y_0) \mathbf{j} + [f(x, y) - f(x_0, y_0)] \mathbf{k}$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \Delta \mathbf{r} / h = \lim_{h \rightarrow 0} [(x - x_0)/h \mathbf{i} + (y - y_0)/h \mathbf{j} + [f(x, y) - f(x_0, y_0)]/h \mathbf{k}] = D_{\mathbf{u}} \mathbf{r} =$$

$$= u_1 \mathbf{i} + u_2 \mathbf{j} + \lim_{h \rightarrow 0} [dz + \epsilon(\Delta x, \Delta y)] / h \mathbf{k} = u_1 \mathbf{i} + u_2 \mathbf{j} + \lim_{h \rightarrow 0} \left[ \nabla z \cdot \mathbf{u} + \epsilon(\Delta x, \Delta y) \right] / h \mathbf{k} \Big|_{(x_0, y_0)}$$

**Con:**  $u_1 = (x - x_0)/h = \cos \varphi$ ;  $u_2 = (y - y_0)/h = \sin \varphi$ ;  $\varphi = \text{ángulo entre } \mathbf{u} \text{ y el eje de las abscisas.}$

( $u_1$  y  $u_2$ , entonces, son los cosenos directores de  $\mathbf{u}^0$ )

En el límite,  $\epsilon(\Delta x, \Delta y) / h$ , tiende a cero porque el orden del infinitésimo  $\epsilon(\Delta x, \Delta y)$  es mayor que el de  $h$ ; observe también que  $\mathbf{u} / h = \mathbf{u}^0 = u_1 \mathbf{i} + u_2 \mathbf{j}$ , puesto que  $u_1$  y  $u_2$  son los cosenos directores de  $\mathbf{u}^0$ , el vector unitario.

Luego  $D_{\mathbf{u}} \mathbf{r} = u_1 \mathbf{i} + u_2 \mathbf{j} + (\nabla z \cdot \mathbf{u}^0) \mathbf{k}$ . De aquí surge que siguiendo (desde  $P$ ) la dirección

$$\mathbf{u}^0 = u_1 \mathbf{i} + u_2 \mathbf{j} = \cos \varphi \mathbf{i} + \sin \varphi \mathbf{j}, \text{ la variación en } \mathbf{k}, \text{ es } \nabla z \cdot \mathbf{u}^0.$$

La expresión  $\nabla z \cdot \mathbf{u}^0$  es la variación que experimenta la función en la dirección indicada por  $\mathbf{u}$ , por lo cual, la derivada direccional que buscábamos es:

$D_{\mathbf{u}} f = \nabla z \cdot \mathbf{u}^0 = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \varphi + \frac{\partial f}{\partial y} \sin \varphi$ ; cada derivada parcial está evaluada en el punto bajo análisis.

**Interpretación geométrica:**  $D_{\mathbf{u}} f$  es numéricamente igual a la pendiente de la recta  $\mathbf{T}$  tangente a la curva  $C$  en  $P$ ; es decir  $= \text{tg } \alpha$ .