

# 第六节 方向导数与梯度

## 一、方向导数

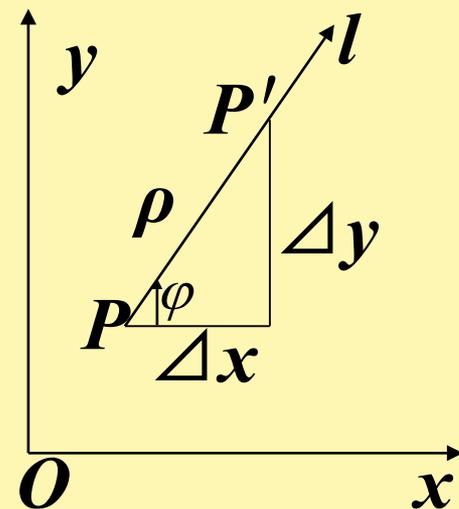
### 1 方向导数的定义

设函数 $z=f(x, y)$ 在点 $P(x, y)$ 的某一邻域 $U(P)$ 内有定义,

射线 $l$ 与 $x$ 轴正向的转角为 $\varphi$

$P'(x+\Delta x, y+\Delta y)$ 为 $l$ 上的另一点

$P' \in U(P)$

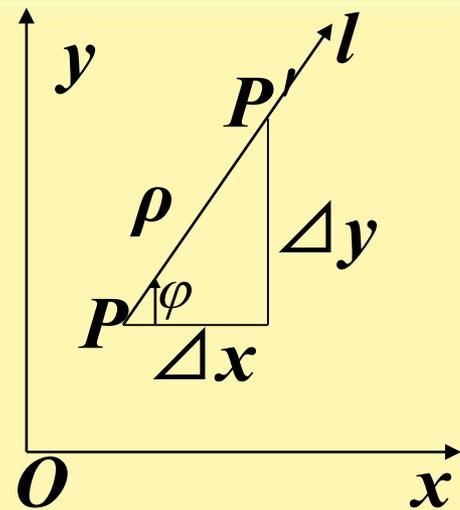


函数的增量  $f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)$

与  $P$ 、 $P'$  两点间的距离即

$$\rho = \sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2} \text{ 的比值,}$$

当  $P'$  沿着  $l$  趋于  $P$  时, 比的极限存在,



则称这极限为函数  $f(x, y)$  在点  $P$  沿方向  $l$  的方向导数

$$\begin{aligned} \text{记作 } \frac{\partial f}{\partial l}, \text{ 即 } & \frac{\partial f}{\partial l} = \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)}{\rho} \\ & = \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{f(x + \rho \cos \varphi, y + \rho \sin \varphi) - f(x, y)}{\rho} \\ & = \lim_{P' \rightarrow P} \frac{f(P') - f(P)}{|PP'|} \end{aligned}$$

## 2 方向导数与偏导数之间的关系

(1) 当函数 $f(x, y)$ 在点 $P(x, y)$ 的偏导数 $f_x$ 、 $f_y$ 存在时,

函数 $f(x, y)$ 在点 $P$ 沿着 $x$ 轴正向 $e_1 = \{1, 0\}$

的方向导数:  $\cos \varphi = 1, \sin \varphi = 0,$

$$\begin{aligned} \text{因为} \frac{\partial f}{\partial e_1} &= \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{f(x + \rho \cos \varphi, y + \rho \sin \varphi) - f(x, y)}{\rho} \\ &= \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{f(x + \rho, y) - f(x, y)}{\rho} = \frac{\partial f}{\partial x} \end{aligned}$$

沿 $y$ 轴正向 $e_2 = \{0, 1\}$ 的方向导数:  $\frac{\partial f}{\partial e_2} = \frac{\partial f}{\partial y}$

$f(x, y)$  在点  $P$  沿  $x$  轴负向  $e_1' = \{-1, 0\}$  的方向导数:

$$\cos \varphi = -1, \sin \varphi = 0,$$

$$\text{因为 } \frac{\partial f}{\partial e_1'} = \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{f(x + \rho \cos \varphi, y + \rho \sin \varphi) - f(x, y)}{\rho}$$

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

$y$  轴负向  $e_2' = \{0, -1\}$  的方向导数:  $\frac{\partial f}{\partial e_2'} = -\frac{\partial f}{\partial y}$

(2) 即使沿任何方向的方向导数都存在, 也不能保证  $f_x$ 、 $f_y$  存在

$$z = \sqrt{x^2 + y^2} \quad \text{在点}(0, 0)\text{处}$$

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{f(0 + \rho \cos \varphi, 0 + \rho \sin \varphi) - f(0, 0)}{\rho}$$

**注意:**  $\rho = \sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2} > 0$

$$= \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{\rho}{\rho} = 1$$

但  $f_x(0, 0)$ 、 $f_y(0, 0)$  不存在

### 3 方向导数的计算方法

**定理** 如果函数  $z = f(x, y)$  在点  $P(x, y)$  是可微分的，那末函数在该点沿任意方向  $L$  的方向导数

都存在，且有 
$$\frac{\partial f}{\partial l} = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \varphi + \frac{\partial f}{\partial y} \sin \varphi,$$

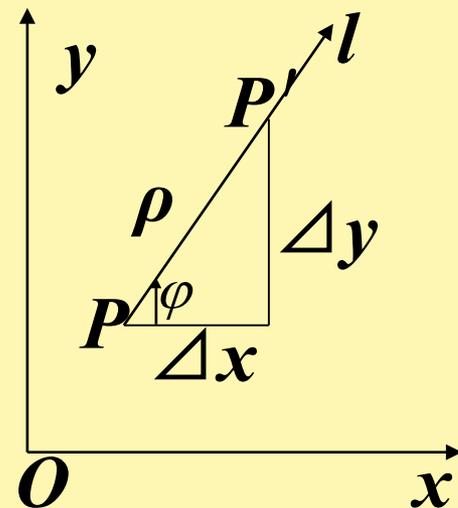
其中  $\varphi$  为  $x$  轴正向到方向  $L$  的转角.

设方向  $L$  的方向角为  $\alpha, \beta$

若  $\varphi$  为锐角:  $\alpha = \varphi \quad \beta = \frac{\pi}{2} - \varphi$

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \alpha + \frac{\partial f}{\partial y} \cos \beta$$

$$= \left\{ \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} \right\} \cdot \{ \cos \alpha, \cos \beta \} \quad \varphi \text{ 为其他情形也成立}$$



**证明** 由于函数可微，则增量可表示为

$$f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y) = \frac{\partial f}{\partial x} \Delta x + \frac{\partial f}{\partial y} \Delta y + o(\rho)$$

两边同除以  $\rho$  得到

$$\frac{f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)}{\rho} = \frac{\partial f}{\partial x} \cdot \frac{\Delta x}{\rho} + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \frac{\Delta y}{\rho} + \frac{o(\rho)}{\rho}$$

方向导数

$\cos \alpha$

$\cos \beta$

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial l} &= \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)}{\rho} \\ &= \frac{\partial f}{\partial x} \cos \alpha + \frac{\partial f}{\partial y} \cos \beta. \end{aligned}$$

例 1 求函数  $z = xe^{2y}$  在点  $P(1,0)$  处沿从点  $P(1,0)$  到点  $Q(2,-1)$  的方向的方向导数.

解 这里方向  $\vec{l}$  即为  $\overrightarrow{PQ} = \{1, -1\}$ ,

$$\text{所以 } \cos \alpha = \frac{1}{\sqrt{2}}, \quad \cos \beta = \frac{-1}{\sqrt{2}}$$

$$\therefore \left. \frac{\partial z}{\partial x} \right|_{(1,0)} = e^{2y} \Big|_{(1,0)} = 1; \quad \left. \frac{\partial z}{\partial y} \right|_{(1,0)} = 2xe^{2y} \Big|_{(1,0)} = 2,$$

$$\begin{aligned} \text{所求方向导数 } \frac{\partial z}{\partial l} &= \left. \frac{\partial z}{\partial x} \right|_{(1,0)} \cdot \cos \alpha + \left. \frac{\partial z}{\partial y} \right|_{(1,0)} \cdot \cos \beta \\ &= -\frac{\sqrt{2}}{2}. \end{aligned}$$

## 推广可得三元函数方向导数的定义

对于三元函数  $u = f(x, y, z)$ ，它在空间一点  $P(x, y, z)$  沿着方向  $L$  的方向导数，可定义为

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \lim_{P' \rightarrow P} \frac{f(P') - f(P)}{|PP'|}$$
$$= \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x, y + \Delta y, z + \Delta z) - f(x, y, z)}{\rho},$$

( 其中  $\rho = \sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2 + (\Delta z)^2}$  )

设方向  $L$  的方向角为  $\alpha, \beta, \gamma$

$$\Delta x = \rho \cos \alpha, \quad \Delta y = \rho \cos \beta, \quad \Delta z = \rho \cos \gamma$$

## 推广可得三元函数方向导数的定义

对于三元函数  $u = f(x, y, z)$ ,

当函数在空间一点  $P(x, y, z)$  可微时, 那末函数在该点沿任意方向  $L$  的方向导数都存在

设方向  $L$  的方向角为  $\alpha, \beta, \gamma$

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \alpha + \frac{\partial f}{\partial y} \cos \beta + \frac{\partial f}{\partial z} \cos \gamma.$$

例2 设 $\vec{n}$ 是曲面 $2x^2 + 3y^2 + z^2 = 6$ 在点 $P(1,1,1)$ 处的指向外侧的法向量, 求函数

$u = \frac{1}{z}(6x^2 + 8y^2)^{\frac{1}{2}}$ 在此处沿方向 $\vec{n}$ 的方向导数.

分析:  $\left. \frac{\partial u}{\partial \vec{n}} \right|_P = \left( \frac{\partial u}{\partial x} \cos \alpha + \frac{\partial u}{\partial y} \cos \beta + \frac{\partial u}{\partial z} \cos \gamma \right) \Big|_P$

解 令  $F(x, y, z) = 2x^2 + 3y^2 + z^2 - 6,$

$$F'_x \Big|_P = 4x \Big|_P = 4, \quad F'_y \Big|_P = 6y \Big|_P = 6, \quad F'_z \Big|_P = 2z \Big|_P = 2,$$

$$\text{故 } \vec{n} = \pm \{F'_x, F'_y, F'_z\} = \pm \{4, 6, 2\}$$

$$\text{指向外侧: } \vec{n} = \{4, 6, 2\} \quad |\vec{n}| = \sqrt{4^2 + 6^2 + 2^2} = 2\sqrt{14},$$

$$\text{方向余弦为 } \cos \alpha = \frac{2}{\sqrt{14}}, \quad \cos \beta = \frac{3}{\sqrt{14}}, \quad \cos \gamma = \frac{1}{\sqrt{14}}.$$



$$u = \frac{1}{z}(6x^2 + 8y^2)^{\frac{1}{2}} \quad \text{点 } P: (1,1,1)$$

$$\left. \frac{\partial u}{\partial x} \right|_P = \frac{6x}{z\sqrt{6x^2 + 8y^2}} \Big|_P = \frac{6}{\sqrt{14}};$$

$$\left. \frac{\partial u}{\partial y} \right|_P = \frac{8y}{z\sqrt{6x^2 + 8y^2}} \Big|_P = \frac{8}{\sqrt{14}};$$

$$\left. \frac{\partial u}{\partial z} \right|_P = -\frac{\sqrt{6x^2 + 8y^2}}{z^2} \Big|_P = -\sqrt{14}.$$

故 
$$\left. \frac{\partial u}{\partial \vec{n}} \right|_P = \left( \frac{\partial u}{\partial x} \cos \alpha + \frac{\partial u}{\partial y} \cos \beta + \frac{\partial u}{\partial z} \cos \gamma \right) \Big|_P = \frac{11}{7}.$$

## 二、梯度 (gradient)

### 1 梯度的定义

定义 设函数  $z=f(x, y)$  在区域  $D$  内具有一阶连续偏导数, 则对每点  $P(x, y) \in D$ , 都可定义一个向量

$\frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j}$  这个向量称为函数  $z=f(x, y)$  在点  $P(x, y)$  的梯度, 记作:

$$\text{grad } f(x, y) = \frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j} = \left\{ \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} \right\}$$

说明: (i) 梯度是一向量.

(ii) 对于三元函数  $f(x, y, z)$  可类似地定义:

$$\text{grad } f = \frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \vec{k} = \left\{ \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z} \right\}$$

(iii) 梯度也可记作

$$\text{grad } f(P) = \nabla f(P) = \{f_x(P), f_y(P), f_z(P)\}$$

$$\text{其中 } \nabla = \left\{ \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right\}$$

称为向量微分算子或 Nabla算子或Hamilton算子.

$$\text{类似微分算子: } D = \frac{d}{dt}, Dy = \frac{dy}{dt},$$

$$D^n = \frac{d^n}{dt^n}, D^n y = \frac{d^n y}{dt^n}$$

## 2 梯度的性质 (与方向导数的关系)

设  $\vec{e} = \cos \alpha \vec{i} + \cos \beta \vec{j}$  是方向  $\vec{l}$  上的单位向量,

由方向导数公式知

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \alpha + \frac{\partial f}{\partial y} \cos \beta = \left\{ \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} \right\} \cdot \{ \cos \alpha, \cos \beta \}$$

$$= \text{grad}f(x, y) \cdot \vec{e} = |\text{grad}f(x, y)| \cos \theta,$$

其中  $\theta = (\text{grad}f(x, y), \vec{e})$

当  $\cos(\text{grad}f(x, y), \vec{e}) = 1$  时, 沿梯度方向的

$\frac{\partial f}{\partial l}$  有最大值. 且最大值为梯度的模  $|\text{grad}f(x, y)|$

当  $\cos(\text{grad}f(x, y), \vec{e}) = -1$  时, 与梯度方向相反

$\frac{\partial f}{\partial l}$  有最小值.  $-|\text{grad}f(x, y)|$

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \alpha + \frac{\partial f}{\partial y} \cos \beta = \left\{ \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} \right\} \cdot \{ \cos \alpha, \cos \beta \}$$

结论：函数 $z=f(x, y)$ 在某点 $P(x, y)$ 处沿梯度方向的方向导数最大（函数增长最快），而它的最大值为梯度的模。

$$\text{即： } |\text{grad}f(x, y)| = \sqrt{\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial y}\right)^2} = \max \frac{\partial f}{\partial l}$$

经过与二元函数的情形完全类似的讨论可知，三元函数的梯度也是这样一个向量，它的方向与取得最大方向导数的方向一致，而它的模为方向导数的最大值。

例3 求函数 $f(x, y, z)=x^2+y^2+z^2$ 在点 $M_0(1, -1, 2)$ 处方向导数的最大值, 及 $M_0$ 在取得方向导数最大值的方向与坐标轴夹角的余弦.

解:  $\text{grad } f = \{2x, 2y, 2z\},$

$$\text{grad } f(1, -1, 2) = \{2, -2, 4\}$$

$$\max \frac{\partial f}{\partial l} \Big|_{(1,-1,2)} = |\text{grad } f(1,-1,2)| = 2\sqrt{6},$$

$$l^\circ = \{\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma\} = \left\{ \frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{-1}{\sqrt{6}}, \frac{2}{\sqrt{6}} \right\}.$$

复习：曲面方程  $F(x, y, z) = 0$

在点  $(x_0, y_0, z_0)$  处的法向量：

$$\vec{n} = \pm \{F_x(x_0, y_0, z_0), F_y(x_0, y_0, z_0), F_z(x_0, y_0, z_0)\}$$

比较：平面上的曲线方程  $F(x, y) = 0$

在点  $(x_0, y_0)$  处的法向量：

在点  $(x_0, y_0)$  处切线的斜率：
$$\left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=x_0} = -\frac{F_x(x_0, y_0)}{F_y(x_0, y_0)}$$

法线斜率：
$$\frac{F_y(x_0, y_0)}{F_x(x_0, y_0)}$$
 法向量为 
$$\pm \left\{ 1, \frac{F_y(x_0, y_0)}{F_x(x_0, y_0)} \right\}$$

即：
$$\pm \{F_x(x_0, y_0), F_y(x_0, y_0)\}, \quad \text{切向量 } \vec{T} = \pm \{F_y, -F_x\}$$

### 3. 梯度的几何意义

对函数  $z = f(x, y)$ , 曲线  $\begin{cases} z = f(x, y) \\ z = C \end{cases}$  在  $xoy$  面上的投影  $L^* : f(x, y) = C$  称为函数  $f$  的等值线.

设  $f_x, f_y$  不同时为零, 则  $L^*$  上点  $P$  处的法向量为

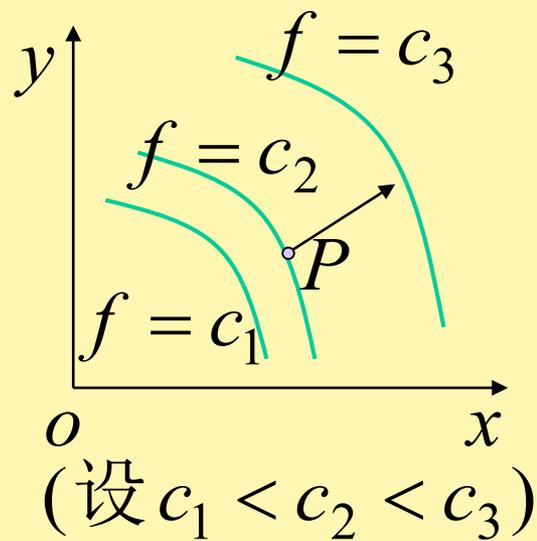
$$\pm \{f_x, f_y\} = \pm \text{grad}f|_P$$

同样, 对应函数  $u = f(x, y, z)$ , 有等值面(等量面)  $f(x, y, z) = C$ ,

当各偏导数不同时为零时, 其上

点  $P$  处的法向量为  $\pm \text{grad}f|_P$

函数在一点的梯度垂直于该点等值面(或等值线), 指向函数增大的方向.



# 内容小结

1、理解方向导数与梯度的概念,并掌握其计算方法.

习题 7-6