

## 4.16. DERIVACIJE VIŠEGA REDA.

DERIVACIJE VIŠEGA REDA.  
DIFERENCIJAL FUNKCIJE.

## 4.16.1. DERIVACIJE VIŠEGA REDA

- Prigodom određivanja lokalnih i globalnih ekstrema, te točaka pregiba koristili smo drugu derivaciju funkcije.
- Drugu derivaciju funkcije (ili *derivaciju drugoga reda*) dobili smo tako da smo najprije odredili prvu derivaciju, a potom derivirali dobiveno pravilo te derivacije.
- Analogna ideja provodi se za *derivacije reda  $n$* , pri čemu je  $n \in \mathbb{N}$  bilo koji prirodan broj.

## 4.16.1. DERIVACIJE VIŠEGA REDA

- Formalno se derivacija reda  $n$  realne funkcije  $f$  definira induktivno s:
- $f^{(n)} := \left( f^{(n-1)} \right)'$ , za svaki  $n \in \mathbb{N}$ ,
- pri čemu je dogovorno  $f^{(0)} := f$ .
- Prigodom određivanja derivacije reda  $n$  funkcije  $f$  treba odrediti sve derivacije funkcije  $f$  reda  $1, \dots, n - 1$ .
- Ne postoji algoritam koji omogućuje određivanje derivacije reda  $n$  bez potrebe određivanja derivacija reda  $1, \dots, n - 1$ .
- No, za neke elementarne funkcije poznati su analitički izrazi za derivacije reda  $n$ .

## 4.16.2. LEIBNIZOVA FORMULA

- Derivacija reda  $n$  u jednostavnijim se slučajevima može izračunati i korištenjem tzv. Leibnizove formule.
- Osnovna pretpostavka je da se polazna funkcija može zapisati kao umnožak dvije (relativno jednostavne elementarne) funkcije.
- Ako je  $f = f_1 \cdot f_2$ , onda je

$$f^{(n)} = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} \cdot (f_1)^{(n-k)} \cdot (f_2)^{(k)}$$

## 4.16.3. PRIRAST ARGUMENTA

- Neka je  $y = f(x)$  funkcija *neprekidna* na segmentu  $[a, b]$ . Definiramo realan broj:
  - $\Delta a := b - a$ ;
- Veličina  $\Delta a$  naziva se *prirast argumenta* u segmentu  $[a, b]$ .
- Za izračunavanje prirasta argumenta *uvijek* moramo znati segment na kojem računamo taj prirast.

## 4.16.4. PRIRAST FUNKCIJE

- Nadalje, definiramo realan broj
- $\Delta y := f(b) - f(a)$
- Veličina  $\Delta y$  naziva se prirast funkcije  $y$  u segmentu  $[a, b]$ .
- Zbog prethodne jednakosti, gornju jednakost možemo zapisati u obliku
- $\Delta y := f(a + \Delta a) - f(a)$ .

## 4.16.5. DIFERENCIJAL FUNKCIJE

- Otprije znamo da je  $f'(a) = \lim_{x \rightarrow a} \left( \frac{f(x) - f(a)}{x - a} \right)$ .
- Tu jednakost možemo zapisati u obliku

$$f'(a) = \lim_{x \rightarrow a} \left( \frac{f((x - a) + a) - f(a)}{x - a} \right) = \lim_{\Delta a \rightarrow 0} \left( \frac{f(a + \Delta a) - f(a)}{\Delta a} \right) = \lim_{\Delta a \rightarrow 0} \left( \frac{\Delta y}{\Delta a} \right).$$

- Navedeno razmatranje možemo provesti za bilo koju točku  $a$ , pa općenito imamo:  $f'(x) = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \left( \frac{\Delta y}{\Delta x} \right)$
- Ovu jednakost možemo zapisati u obliku:  $\frac{\Delta y}{\Delta x} = f'(x) + \varepsilon$
- Pritom je  $\varepsilon$  veličina (zapravo, funkcija varijable  $x$ ) takva da  $\varepsilon \rightarrow 0$  kad  $\Delta x \rightarrow 0$
- Odavde slijedi:  $\Delta y = f'(x) \cdot \Delta x + \varepsilon \cdot \Delta x = y' \cdot \Delta x + \varepsilon \cdot \Delta x$

## 4.16.5. DIFERENCIJAL FUNKCIJE

- Član  $dy := y' \cdot \Delta x$  naziva se diferencijal funkcije  $y$ .
- Uzmemo li  $f(x) = x$ , odnosno  $y = x$ , dobijemo:
- $dx = (x)' \cdot \Delta x$ ,
- odnosno
- $dx = 1 \cdot \Delta x = \Delta x$ .
- Član  $dx$  naziva se diferencijal argumenta  $x$ .
- On je jednak prirastu argumenta  $x$  na segmentu  $[x, x + \Delta x]$ .
- Sukladno tome, formulu za  $dy$  uobičajeno pišemo u obliku:
- $dy := y' \cdot dx$
- Dakle: *diferencijal funkcije jednak je umnošku derivacije funkcije i diferencijala argumenta.*



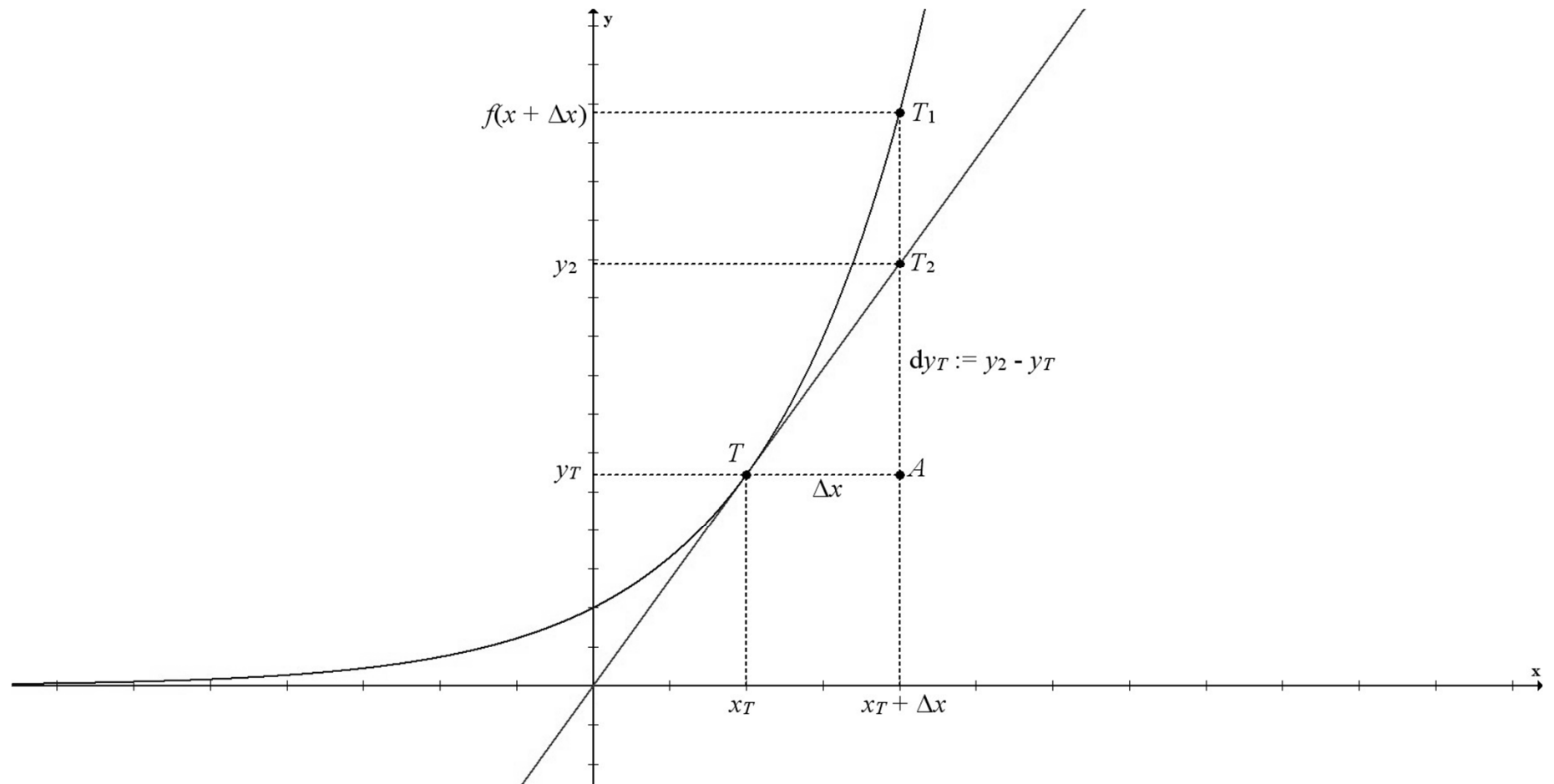
## 4.16.6. GEOMETRIJSKA INTERPRETACIJA DIFERENCIJALA FUNKCIJE

- Neka je zadana krivulja  $y = f(x)$ .
- U nekoj točki  $T = (x_T, y_T)$  te krivulje povucimo tangentu na zadanu krivulju.
- Promatramo što se događa kad  $x_T$  povećamo za određenu vrijednost (prirast)  $\Delta x > 0$ .
- Pomičemo li se po krivulji  $y = f(x)$ , doći ćemo u novu točku  $T_1$  te krivulje.
- Njezine koordinate su  $T_1 = (x + \Delta x, f(x + \Delta x))$ .

## 4.16.6. GEOMETRIJSKA INTERPRETACIJA DIFERENCIJALA FUNKCIJE

- Pomičemo li se po *tangenti* povučenoj u točki  $T$ , doći ćemo u novu točku  $T_2 = (x + \Delta x, y_2)$ .
- Tada je:
- $dy_T = y_2 - y_T$
- (vidjeti sliku na sljedećem slideu).
- Odatle slijedi:
- *Diferencijal funkcije* (u točki  $x$ ) *jednak je prirastu ordinate tangente povučene u toj točki* (kad  $x$  povećamo za  $\Delta x$ ).

## 4.16.6. GEOMETRIJSKA INTERPRETACIJA DIFERENCIJALA FUNKCIJE



## 4.16.6. GEOMETRIJSKA INTERPRETACIJA DIFERENCIJALA FUNKCIJE

- Koristeći derivaciju funkcije u točki  $c$  i diferencijal argumenta, možemo *približno izračunati vrijednost funkcije* u nekoj točki „vrlo blizu”  $c$ .
- Ta aproksimacija zapravo proizlazi iz osnovne ideje uvođenja derivacije: *aproksimirati zadanu funkciju u okolini točke  $c$  polinomom 1. stupnja* (linearnom funkcijom).
- Pritom *okolina* točke  $c$  nužno treba biti *otvoreni* interval vrlo male širine (npr.  $10^{-2}$  ili manje) oko  $c$ .

## 4.16.7. PRAVILA ZA DIFERENCIRANJE

- Sva pravila važeća za deriviranje funkcija vrijede i za diferenciranje funkcija.
- Točnije, vrijede sljedeće jednakosti:

1.)  $dC = 0$  (diferencijal konstante jednak je 0)


2.)  $d(f \pm g) = df \pm dg$ ;

3.)  $d(f \cdot g) = df \cdot g + f \cdot dg$ ;

4.)  $d\left(\frac{f}{g}\right) = \frac{df \cdot g - f \cdot dg}{g^2}$ .

## 4.16.8. NAPOMENE

- 1.) Diferencijal funkcije se alternativno može interpretirati kao linearni dio prirasta funkcije  $f$ , tj. dio prirasta funkcije  $f$  koji je linearan s obzirom na prirast nezavisne varijable  $x$ .
- 2.) Za funkciju koja ima diferencijal kažemo da je diferencijabilna. Iz definicije diferencijala funkcije slijedi da je svaka realna funkcija diferencijabilna ako i samo ako je derivabilna. Zbog toga se diferencijal nerijetko koristi za *definiciju* derivacije funkcije.
- 3.) Diferencijal reda  $n$  definiran je s:  $d^n y = y^{(n)}(dx)^n$ .

 <p>TEHNIČKO VELEUČILIŠTE U ZAGREBU POLYTECHNICUM ZAGABIENSE Elektrotehnički odjel</p>	<p><b>Matematika 1</b> (stručni prijediplomski studij elektrotehnike)</p>	<p><b>4.16. Derivacije višega reda.</b> <b>Diferencijal funkcije</b> – zadaci</p>
--	---	---

Za svaki  $n \in \mathbb{N}$  odredite  $n$ -tu derivaciju funkcije:

1.  $f(x) = x^m$ ,  $m \in \mathbb{N}$ .

*Rješenje:* Očito su:

$$\begin{aligned} f'(x) &= m \cdot x^{m-1}, \\ f''(x) &= m \cdot (m-1) \cdot x^{m-2}, \\ &\dots \end{aligned}$$

Razlikujemo dva slučaja:

**I.**  $m \geq n$ .

U ovom slučaju smanjivanjem za 1 prilikom svakoga od ukupno  $n$  deriviranja eksponent uz  $x$  ostaje prirodan broj. Zbog toga je:

$$f^{(n)}(x) = m \cdot \dots \cdot (m-n+1) \cdot x^{m-n}.$$

**II.**  $1 \leq m < n$ .


Derivirajući funkciju  $f$  ukupno  $m-1$  puta dobivamo:

$$f^{(m-1)}(x) = m \cdot \dots \cdot 2 \cdot x.$$

To je polinom 1. stupnja u varijabli  $x$  jer je  $m \cdot \dots \cdot 2$  konstanta. Sljedeća ( $m$ -ta) derivacija jednaka je  $f^{(m)}(x) = A = \text{const.}$ , pa svakim daljnjim deriviranjem (još ukupno  $n-m$  puta) te konstante kao rezultat dobivamo nulu. Zbog toga je u ovom slučaju  $f^{(n)}(x) = 0$ .

Zaključimo:

$$f^{(n)}(x) = \begin{cases} \prod_{k=1}^n (m-k+1) \cdot x^{m-n}, & \text{za } m \geq n; \\ 0, & \text{za } m < n. \end{cases}$$

 TEHNIČKO VELEUČILIŠTE U ZAGREBU POLYTECHNICUM ZAGABIENSE Elektrotehnički odjel	<b>Matematika 1</b> (stručni prijediplomski studij elektrotehnike)	<b>4.16. Derivacije višega reda.</b> <b>Diferencijal funkcije</b> – zadaci
--	--	--

2.  $f(x) = \frac{1}{x}$ .

*Rješenje:* Očito su:

$$f'(x) = (-1) \cdot x^{-2},$$

$$f''(x) = (-1) \cdot (-2) \cdot x^{-3},$$

$$\dots$$

Primijetimo da je predznak neparne derivacije uvijek negativan, a parne uvijek pozitivan. Zbog toga se u zapisu pravila funkcije  $f^{(n)}$  mora pojaviti član  $(-1)^n$  čija je vrijednost  $(-1)$  kad je  $n$  neparan broj, a  $1$  kad je  $n$  paran broj. Nadalje, zanemarimo li predznake faktora koji tvore koeficijent uz potenciju od  $x$  vidimo da se u drugoj derivaciji pojavljuje umnožak  $1 \cdot 2$ , u trećoj umnožak  $1 \cdot 2 \cdot 3$ , u četvrtoj  $1 \cdot 2 \cdot 3 \cdot 4$  itd. Zaključujemo da je

$$f^{(n)}(x) = (-1)^n \cdot 1 \cdot \dots \cdot n \cdot x^{-(n+1)} = \frac{(-1)^n \cdot n!}{x^{n+1}}.$$

3.  $f(x) = e^{a \cdot x + b}$ .

*Rješenje:* Očito su

$$f'(x) = a \cdot e^{a \cdot x + b},$$

$$f''(x) = a^2 \cdot e^{a \cdot x + b},$$

$$\dots$$

Indukcijom se lako pokaže:


$$f^{(n)}(x) = a^n \cdot e^{a \cdot x + b}.$$

4.  $f(x) = \ln x$ .

*Rješenje:* Očito je  $f'(x) = \frac{1}{x}$ , pa primijenimo rezultat **2.** zadatka, pri čemu na desnoj strani jednakosti umjesto  $n$  pišemo  $n-1$  (jer ovdje „kasnimo“ s jednom derivacijom). Dobivamo:

$$f^{(n)}(x) = \frac{(-1)^{n-1} \cdot (n-1)!}{x^n}.$$



 <p>TEHNIČKO VELEUČILIŠTE U ZAGREBU POLYTECHNICUM ZAGABIENSE Elektrotehnički odjel</p>	<p><b>Matematika 1</b> (stručni prijediplomski studij elektrotehnike)</p>	<p><b>4.16. Derivacije višega reda.</b> <b>Diferencijal funkcije</b> – zadaci</p>
--	---	---

5.  $f(x) = \sin x$ .

*Rješenje:* Očito su

$$\begin{aligned} f'(x) &= \cos x, \\ f''(x) &= -\sin x, \\ f'''(x) &= -\cos x, \\ f^{(IV)}(x) &= \sin x, \\ &\dots \end{aligned}$$

Primjenom formula redukcije induktivno zaključujemo da vrijedi jednakost:

$$f^{(n)}(x) = \sin\left(x + n \cdot \frac{\pi}{2}\right), \forall n \in \mathbb{N}.$$


6.  $f(x) = \cos x$ .

*Rješenje:* Očito su

$$\begin{aligned} f'(x) &= -\sin x, \\ f''(x) &= -\cos x, \\ f'''(x) &= \sin x, \\ f^{(IV)}(x) &= \cos x, \\ &\dots \end{aligned}$$

Primjenom formula redukcije induktivno zaključujemo da vrijedi jednakost:

$$f^{(n)}(x) = \cos\left(x + n \cdot \frac{\pi}{2}\right), \forall n \in \mathbb{N}.$$

 TEHNIČKO VELEUČILIŠTE U ZAGREBU POLYTECHNICUM ZAGABIENSE Elektrotehnički odjel	<b>Matematika 1</b> (stručni prijediplomski studij elektrotehnike)	<b>4.16. Derivacije višega reda.</b> <b>Diferencijal funkcije</b> – zadaci
--	--	--

7. Koristeći odgovarajući diferencijal približno izračunajte  $\sqrt{16.1}$  i ocijenite relativnu pogrešku aproksimacije. Sve svoje tvrdnje precizno obrazložite.

*Rješenje:* Neka je  $y = \sqrt{x}$ . Prema definiciji diferencijala je tada:

$$\Delta y \approx dy = y' \cdot dx = \frac{dx}{2 \cdot \sqrt{x}}.$$


U našem su slučaju  $x = 16$  i  $dx = \Delta x = 0.1$ , pa je diferencijal funkcije  $y$  u točki  $x = 16$  jednak:

$$\Delta y(16) = \frac{0.1}{2 \cdot \sqrt{16}} = \frac{0.1}{2 \cdot 4} = \frac{0.1}{8} = 0.0125.$$

Zbog toga je

$$\begin{aligned} \sqrt{16.1} &\approx y(16) + \Delta y(16) = \\ &= \sqrt{16} + 0.0125 = 4 + 0.0125 = 4.0125. \end{aligned}$$

*Napomena:* Točnija vrijednost je  $\sqrt{16.1} \approx 4.01248053$ . Relativna pogreška aproksimacije približno je jednaka  $4.85 \cdot 10^{-4} \%$ .

 TEHNIČKO VELEUČILIŠTE U ZAGREBU POLYTECHNICUM ZAGRABIENSE Elektrotehnički odjel	<b>Matematika 1</b> (stručni prijediplomski studij elektrotehnike)	<b>4.16. Derivacije višega reda.</b> <b>Diferencijal funkcije</b> – zadaci
---	--	--

8. Tijelo mase 5 kg giba se brzinom 10 m/s s varijacijom od  $\pm 0.5$  m/s. Izračunajte kinetičku energiju tijela i ocijenite pripadnu varijaciju pogreške.

*Rješenje:* Kinetičku energiju tijela zapišimo kao funkciju varijable  $v$ :

$$E(v) = \frac{m \cdot v^2}{2}.$$

Diferenciranjem ovoga izraza dobivamo:


$$\begin{aligned} \Delta E(v) &\approx dE(v) = E'(v) \cdot dv = \\ &= \frac{m}{2} \cdot 2 \cdot v \cdot dv = \\ &= m \cdot v \cdot dv. \end{aligned}$$

Tako su kinetička energija tijela i pripadna varijacija pogreške redom jednaki:

$$\begin{aligned} E &= \frac{5 \cdot 10^2}{2} = \frac{5 \cdot 100}{2} = 250 \text{ J}, \\ \Delta E(10) &\approx dE(10) = \pm 5 \cdot 10 \cdot 0.5 = \pm 25 \text{ J}. \end{aligned}$$

Pripadna relativna pogreška izračuna kinetičke energije jednaka je  $\frac{25}{250} \cdot 100 = 10\%$ ,

dok je relativna pogreška procjene brzine tijela jednaka  $\frac{0.5}{10} \cdot 100 = 5\%$ .

 <p>TEHNIČKO VELEUČILIŠTE U ZAGREBU POLYTECHNICUM ZAGABIENSE Elektrotehnički odjel</p>	<p><b>Matematika 1</b> (stručni prijediplomski studij elektrotehnike)</p>	<p><b>4.16. Derivacije višega reda.</b> <b>Diferencijal funkcije</b> – zadaci</p>
--	---	---

9. a) Ako polumjer osnovke uspravnoga kružnoga valjka odredimo s relativnom pogreškom od 1%, s kojom ćemo relativnom pogreškom odrediti volumen valjka?

*Rješenje:* Volumen valjka shvatimo kao funkciju njegova polumjera, tj. zapišimo:

$$V(r) = r^2 \cdot \pi \cdot h.$$

Diferenciranjem ovoga izraza dobivamo:

$$\begin{aligned} \Delta V(r) &\approx dV(r) = V'(r) \cdot dr = \\ &= 2 \cdot r \cdot \pi \cdot h \cdot dr, \end{aligned}$$

pa dijeljenjem ove jednakosti s  $V$  i korištenjem pretpostavke  $\frac{dr}{r} = 1\%$  slijedi:

$$\begin{aligned} \frac{\Delta V(r)}{V(r)} &\approx \frac{2 \cdot r \cdot \pi \cdot h \cdot dr}{r^2 \cdot \pi \cdot h} = \\ &= 2 \cdot \frac{dr}{r} = 2 \cdot 1\% = 2\%. \end{aligned}$$

- b) Riješite prethodni podzadatak uz pretpostavku da je relativna pogreška mjerenja visine valjka jednaka 1%.

*Rješenje:* Sada volumen valjka shvatimo kao funkciju njegove visine, tj. zapišimo:


$$V(h) = r^2 \cdot \pi \cdot h.$$

Diferenciranjem ovoga izraza dobivamo:

$$\begin{aligned} \Delta V(h) &\approx dV(h) = V'(h) \cdot dh = \\ &= r^2 \cdot \pi \cdot dh, \end{aligned}$$

pa dijeljenjem ove jednakosti s  $V$  i korištenjem pretpostavke  $\frac{dh}{h} = 1\%$  slijedi:

$$\frac{\Delta V(h)}{V(h)} \approx \frac{r^2 \cdot \pi \cdot dh}{r^2 \cdot \pi \cdot h} = \frac{dh}{h} = 1\%.$$

 TEHNIČKO VELEUČILIŠTE U ZAGREBU POLYTECHNICUM ZAGABIENSE Elektrotehnički odjel	<b>Matematika 1</b> (stručni prijediplomski studij elektrotehnike)	<b>4.16. Derivacije višega reda.</b> <b>Diferencijal funkcije</b> – zadaci
--	--	--

10. Procijenite promjenu jakosti struje koja teče električnim vodičem pri stalnom naponu, stalnoj temperaturi i relativno maloj promjeni otpora toga vodiča.

*Rješenje:* Jakost struje shvatimo kao funkciju otpora  $R$ , tj. zapišimo:

$$I(R) = \frac{U}{R}.$$

Diferenciranjem ovoga izraza dobijemo:

$$\begin{aligned} \Delta I(R) &\approx dI(R) = I'(R) \cdot dR = \\ &= \frac{-U}{R^2} \cdot dR = \\ &= \frac{-I \cdot R}{R^2} \cdot dR = \\ &= \frac{-I}{R} \cdot dR. \end{aligned}$$