

8.4 Limita, spojitosť a derivácie (vektorových) funkcií viacerých premenných

- Buď $f: M \rightarrow \mathbb{R}^m$, kde $M \subset \mathbb{R}^d$, $d, m \in \mathbb{N}$, typicky $d \geq 2$.

Úmluva prestaneme používať šipek, ale dôsledne budeme psáť, kam dané objekty patria. Tak

$$f: M \subset \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^m \text{ nazovme}$$

$$f(x) = (f_1(x_1, \dots, x_d), \dots, f_m(x_1, \dots, x_d)) \quad \begin{array}{l} \text{kde } x \in M \\ \text{"} \\ (x_1, \dots, x_d) \end{array}$$

- Je-li $m=1$, mluvíme o skalárnych funkciách.

Def. (limity) Řekneme, že f má v $x_0 \in \mathbb{R}^d$ limitu $A \in \mathbb{R}^m$,

(píšeme $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = A$), právě když,

$$(\forall \varepsilon > 0) (\exists \delta > 0) (0 < \|x - x_0\|_{\infty, \mathbb{R}^d} < \delta) (\|f(x) - A\|_{\infty, \mathbb{R}^m} < \varepsilon)$$

≡ neboli

$$(\forall U_\varepsilon(A)) (\exists P_\delta(x_0)) (x \in P_\delta(x_0) \Rightarrow f(x) \in U_\varepsilon(A))$$

$$\Updownarrow$$

$$f(P_\delta(x_0)) \subset U_\varepsilon(A)$$

≡ neboli

$$(\forall U(A)) (\exists P(x_0)) (f(P(x_0)) \subset U(A))$$

topologická
definice
spojitosti

$U(A)$ ---- libovolná otevřená množina obsahující A

$P(x_0)$ ---- libovolná otevřená množina obsahující x_0 minus $\{x_0\}$. tj. $P(x_0) = U(x_0) \setminus \{x_0\}$.

Def. (spojitosť f v x_0) Řekneme, že f je v $x_0 \in \mathbb{R}^d$ spojitá

, právě když, $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = f(x_0)$

≡ neboli

$$(\forall U(f(x_0))) (\exists U(x_0)) (f(U(x_0)) \subset U(f(x_0))).$$

Rozmyslete si, že i v \mathbb{R}^d (a také v libovolném úplném vektorovém metrickém prostoru (M, ρ)) platí následující tvrzení známé z teorie funkcí jedné reálné proměnné (viz ZS):

- o jednostranné limity

- o aritmetice limit

- ▶ $f, g: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ a $x_0 \in \mathbb{R}^d$ je hromadný bod $D_f \cap D_g$

- ▶ $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = A \in \mathbb{R}$ a $\lim_{x \rightarrow x_0} g(x) = B \in \mathbb{R}$

- ⇒ $\lim_{x \rightarrow x_0} (f(x) + g(x)) = A + B$

- $\lim_{x \rightarrow x_0} (f(x)g(x)) = AB$

- pokud $B \neq 0$, pak $\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{A}{B}$

- o dvou stránkách:

- ▶ je-li navíc $h: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ taková, že $P(x_0) \subset D_h \cap D_f \cap D_g$

- a $f(x) \leq h(x) \leq g(x)$ pro $x \in P(x_0)$

- a $A = B$, pak $\lim_{x \rightarrow x_0} h(x) = A$

- o limitě složeného zobrazení

- ▶ jsou-li (M, ρ_1) , (N, ρ_2) a (P, ρ_3) tři metrické prostory a $f: M \rightarrow N$ a $g: N \rightarrow P$ a $x_0 \in M$

- ▶ Pokud $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = y_0 \in N$ a $\lim_{y \rightarrow y_0} g(y) = z_0 \in P$

- a x_0 je hromadný bodem $D_{g \circ f}$

- ▶ Pokud buď $\exists P(x_0)$ tak, že $f(x) \neq y_0 \forall x \in P(x_0)$ nebo g je spojité v y_0

- Par $\lim_{x \rightarrow x_0} g(f(x)) = z_0$.

- o spojitosti složeného zobrazení

- ▶ Platí-li (A) a g je spojité v $f(x_0)$ a f je spojité v x_0 ,

- pak $g \circ f$ je spojité v x_0 , tj. $\lim_{x \rightarrow x_0} g(f(x)) = g(f(x_0))$.

- o existenci ovlá, kde ji je funkce omezená

- Heineho věta (obě varianty)

► $(M, \rho_1), (N, \rho_2)$ metrické a $x_0 \in M$ je hromadný bodem D_f
 $f: (M, \rho_1) \rightarrow (N, \rho_2)$ a $y_0 \in N$

Paž

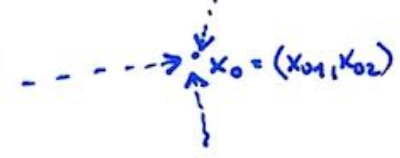
(i) $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = y_0 \Leftrightarrow \forall \{x_n\}_{n=1}^{\infty} \subset D_f \setminus \{x_0\} : \boxed{x_n \rightarrow x_0 \text{ v } (M, \rho_1)} \Rightarrow \boxed{f(x_n) \rightarrow y_0 \text{ v } (N, \rho_2)}$

(ii) $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x)$ existuje \Leftrightarrow $\underbrace{\hspace{10em}}_{\text{---||---}}$ existuje $\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n)$.

Pro $d=1$ jme mti větu o jednorozměrných limitech:

$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x)$ existuje $\Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow x_0^+} f(x)$ existuje a $\lim_{x \rightarrow x_0^-} f(x)$ existuje a obě se rovnají.

! Následující příklad ukazuje, že i když limity po všech přírůzích existují a rovnají se, taž existence $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x)$ není !

Příklad 1 Bnd $f: \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\} \rightarrow \mathbb{R}$ definováno vztahem $f(x) = f(x_1, x_2) = \frac{x_1^2 x_2}{x_1^4 + x_2^2}$ 

Paž $x_2 = kx_1, k \in \mathbb{R}$, popisují přímky procházející počátkem

Platí $f(x_1, kx_1) = \frac{x_1^2 kx_1}{x_1^4 + k^2 x_1^2} = \frac{kx_1}{k^2 + x_1^2} \rightarrow 0$ po $x_1 \rightarrow 0$.

Tedy kandidát na $\lim_{(x_1, x_2) \rightarrow (0,0)} f(x_1, x_2)$ je 0. Přesto $\lim_{x \rightarrow 0} f(x)$ neexistuje,

neboť vezme me-li $x_2 = kx_1^2$ (tam jdeme do počátku po parabole)

paž

$$\lim_{x_1 \rightarrow 0} f(x) \Big|_{x_2 = kx_1^2} = \lim_{x_1 \rightarrow 0} \frac{kx_1^4}{x_1^4 + k^2 x_1^4} = \lim_{x_1 \rightarrow 0} \frac{k}{k^2 + x_1^4} = \frac{1}{k}$$



2 Bnd $f(x) = \frac{x_1 x_2}{x_1^2 + x_2^2}$. Paž $\lim_{x_1 \rightarrow 0} f(x) \Big|_{x_2=0} = 0$

a $\lim_{x_2 \rightarrow 0} f(x) \Big|_{x_1=0} = 0$, ale $\lim_{x \rightarrow 0} f(x)$ neexistuje. Řešení: $\lim_{x_1 \rightarrow 0} f(x) \Big|_{x_2 = x_1} = \frac{1}{2}$.

Definice ($\frac{\partial f}{\partial x_i} = \partial_i f$) Budi $M \subset \mathbb{R}^d$ okněná a $x^0 \in M$. Pro

$f: M \rightarrow \mathbb{R}$ definujme

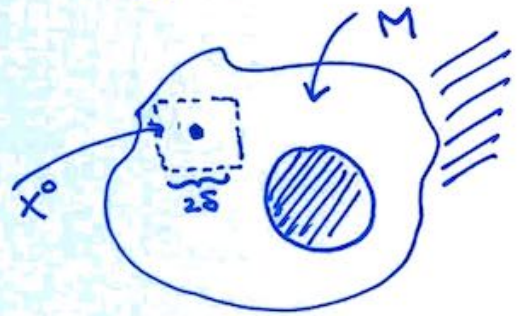
$$g_1(\xi) = f(\xi, x_2^0, \dots, x_d^0)$$

$$g_2(\xi) = f(x_1^0, \xi, \dots, x_d^0)$$

\vdots

$$g_d(\xi) = f(x_1^0, \dots, x_{d-1}^0, \xi)$$

Pak $g_i: (x_i^0 - \delta, x_i^0 + \delta) \rightarrow \mathbb{R}$



neboli g_i jsou funkce jedné reálné proměnné ($i=1, \dots, d$)

Předpokládejme, že $g_i(x_i^0)$ existují, tzn.

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_1^0, \dots, x_i^0 + t, \dots, x_d^0) - f(x_1^0, \dots, x_d^0)}{t} \text{ existují,}$$

pak $g_i'(x_i^0)$ nazveme parciální derivace f podle proměnné x_i

a značíme $\frac{\partial f}{\partial x_i}(x^0)$. Tedy máme:

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x_i}(x^0) &= \lim_{\xi \rightarrow x_i^0} \frac{g_i(\xi) - g_i(x_i^0)}{\xi - x_i^0} = \lim_{\xi \rightarrow x_i^0} \frac{f(x_1^0, \dots, \xi, \dots, x_d^0) - f(x^0)}{\xi - x_i^0} \\ &\xrightarrow{h = \xi - x_i^0} \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_1^0, \dots, x_i^0 + h, \dots) - f(x^0)}{h} \end{aligned}$$

liněná značení: $\frac{\partial f}{\partial x_i}(x^0) = \partial_{x_i} f(x^0) = \partial_i f(x^0)$.

D E F I N I C E [Vektor $(\frac{\partial f}{\partial x_1}(x^0), \frac{\partial f}{\partial x_2}(x^0), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_d}(x^0))$ se nazývá gradient f v x^0 a značí se $\nabla f(x^0)$, nebo $\text{Grad } f(x^0)$.

Je-li $f: M \subset \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^m$, M okněná, $x^0 \in M$, pak matice $m \dots$ řádků, $d \dots$ sloupců

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(x^0) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_d}(x^0) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(x^0) & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_d}(x^0) \end{pmatrix}$$

se nazývá JAKOBIÁN nebo JAKOBIHO MATICE

a značí se $Df(x^0)$ nebo $\frac{\partial (f_1, \dots, f_m)}{\partial (x_1, \dots, x_d)}(x^0)$.

Definice Je-li $f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d$, pak Jacobian je čtvercová matice a její stopa (součet prvků na diagonále) se nazývá divergence f v bodě x^0 , tj.

$$\operatorname{div} f(x^0) = \sum_{i=1}^d \frac{\partial f_i}{\partial x_i}(x^0) = \frac{\partial f_i}{\partial x_i}(x^0) = \operatorname{tr} Df(x^0).$$

Einstein Σ konvence

FYZICI: $\operatorname{div} \vec{f} = \nabla \cdot \vec{f}$

Je-li $d=3$, pak

$$\operatorname{curl} f(x^0) = \operatorname{rot} f(x^0) = \left(\frac{\partial f_3}{\partial x_2} - \frac{\partial f_2}{\partial x_3}, \frac{\partial f_1}{\partial x_3} - \frac{\partial f_3}{\partial x_1}, \frac{\partial f_2}{\partial x_1} - \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \right)$$

rotace f v x^0

FYZICI: $\operatorname{curl} \vec{f} = \nabla \times \vec{f}$

Také: pro $f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d$

$$Df(x^0) = \frac{Df(x^0) + [Df(x^0)]^T}{2} + \frac{Df(x^0) - [Df(x^0)]^T}{2}$$

jiná pro $d=3$
pro
jednodušnost

$$= \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} + \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_3} + \frac{\partial f_3}{\partial x_1} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \frac{\partial f_2}{\partial x_3} + \frac{\partial f_3}{\partial x_2} & \frac{\partial f_2}{\partial x_1} + \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_3}{\partial x_3} & \frac{\partial f_3}{\partial x_1} + \frac{\partial f_1}{\partial x_3} & \frac{\partial f_3}{\partial x_2} + \frac{\partial f_2}{\partial x_3} \end{pmatrix} (x^0) + \begin{pmatrix} 0 & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} - \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_3} - \frac{\partial f_3}{\partial x_1} \\ -\frac{\partial f_1}{\partial x_2} + \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & 0 & \frac{\partial f_2}{\partial x_3} - \frac{\partial f_3}{\partial x_2} \\ -\frac{\partial f_1}{\partial x_3} + \frac{\partial f_3}{\partial x_1} & -\frac{\partial f_2}{\partial x_3} + \frac{\partial f_3}{\partial x_2} & 0 \end{pmatrix}$$

$$= \mathbb{E} f(x^0) + \mathbb{W} f(x^0)$$

symetrická část antisymetrická část

POROVNĚJ SLOŽKY
 $\mathbb{W} f(x^0)$ SE SLOŽKAMI
 $\operatorname{curl} f(x^0)$

Je-li $d=2$

$$f = (f_1, f_2)$$

$$\operatorname{rot} f(x^0) = \left(-\frac{\partial f_2}{\partial x_1}, \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \right)$$

VEKTOR

$$\operatorname{curl} f(x^0) = \frac{\partial f_2}{\partial x_1} - \frac{\partial f_1}{\partial x_2}$$

SKALÁR

Definice (SMĚROVÁ DERIVACE resp. DERIVACE f V BODĚ x^0 VE SMĚRU \vec{v})

$$\partial_{\vec{v}} f(x^0) := \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x^0 + t\vec{v}) - f(x^0)}{t}, \text{ pokud tato limita existuje.}$$

$$\left[x^0 \in \Omega, \Omega \subset \mathbb{R}^d \text{ otevřená, } \vec{v} = (v_1, \dots, v_d) \text{ tak, aby } |\vec{v}|_2 = 1 \right]$$

Odsud a A definice $\frac{\partial f}{\partial x_i}(x^0)$ plyne: $\frac{\partial f}{\partial x_i}(x^0) = \partial_{e_i} f(x^0)$

$$\text{kde } e_i = (0, \dots, \underset{\substack{\uparrow \\ i\text{-tí místo.}}}{1}, \dots, 0)$$

Definice (DERIVACE VYSŠÍCH ŘÁDŮ) INDUKTIVNĚ.

$$\text{mají. } \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x^0) = \frac{\partial h}{\partial x_i}(x^0) \text{ kde } h(z) = \frac{\partial f}{\partial x_j}(z) \text{ pro } z \in \mathcal{U}_5(x^0).$$

Příklady ① Bud' $f(x) = \sin(x_1 x_2) : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$.

$$\text{Pak } \frac{\partial f}{\partial x_1}(x) = x_2 \cos(x_1 x_2) \text{ a } \frac{\partial f}{\partial x_2}(x) = x_1 \cos(x_1 x_2)$$

$$\text{Také } \nabla f(x) = (x_2 \cos(x_1 x_2), x_1 \cos(x_1 x_2))$$

② Je-li $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ lineární (nebo afinní) funkce, tj.

$$f(x) = \sum_{i=1}^d a_i x_i \text{ (resp. } f(x) = \sum_{i=1}^d a_i x_i + b)$$

$$\text{pak } \nabla f(x) = (a_1, \dots, a_d) \quad \forall x \in \mathbb{R}^d$$

③ Podobně, je-li $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^m$ dáno předpisem

$$f(x) = Ax + b = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1d} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{md} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_d \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

$$\text{Pak } Df(x) = A \text{ pro } \forall x \in \mathbb{R}^d.$$

[a $g(x^0) \neq 0$ pro derivování podílu]

Věta 8.12 Existují-li $\frac{\partial f}{\partial x_i}(x^0)$ a $\frac{\partial g}{\partial x_i}(x^0)$, pak existují $\frac{\partial(f+g)}{\partial x_i}(x^0)$, $\frac{\partial(\alpha f)}{\partial x_i}(x^0)$,

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(x^0), \frac{\partial(g)}{\partial x_i}(x^0) \text{ a platí: } \frac{\partial(f+g)}{\partial x_i} = \frac{\partial f}{\partial x_i} + \frac{\partial g}{\partial x_i}, \frac{\partial(\alpha f)}{\partial x_i} = \alpha \frac{\partial f}{\partial x_i}, \frac{\partial(f/g)}{\partial x_i} = \frac{\partial f}{\partial x_i} g - f \frac{\partial g}{\partial x_i}.$$

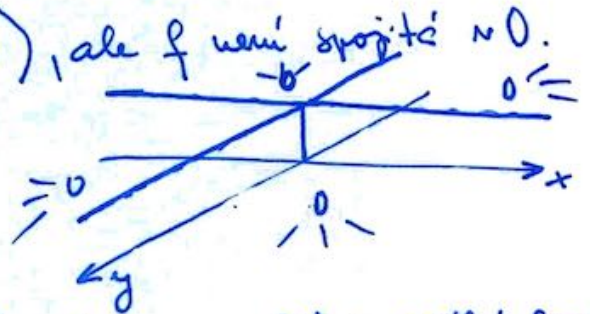
④ Dle vět o derivování součinu, součinu, podílu pro funkce jedné reálné proměnné.

□

WARNING! Z Existence parciálních derivací v x^0 neplyne spojitost f v x_0 , jak ukazuje následující jednoduchý příklad

(P1) Buď $f(x,y) = \begin{cases} 1 & \text{ji-li } x=0 \text{ nebo } y=0 \\ 0 & \text{jinak} \end{cases}$

Paž $\frac{\partial f}{\partial x}(0,0) = 0 = \frac{\partial f}{\partial y}(0,0)$ (ověřte!), ale f není spojitá v 0.



Věta 8.13 (o derivování složené funkce)

Buď $M \subset \mathbb{R}^d$ otevřená a $g: M \rightarrow \mathbb{R}^m$ má v $x \in M$ parciální derivace
 Buď $g(M) \subset N$ a $f: N \rightarrow \mathbb{R}$ má spojitě parciální derivace v N
 Paž $f \circ g$
 $(f \circ g)(x) := f(g(x))$ je v M definována a má parciální derivace.

Nanice $[(f \circ g) : M \rightarrow \mathbb{R}]$

(R1)
$$\underbrace{\nabla (f \circ g)(x)}_{d\text{-vektor}} = \underbrace{(\nabla f)(g(x))}_{m\text{-vektor}} \underbrace{Dg(x)}_{\text{Matice } m \times d}$$

$$\nabla (f \circ g)(x) = \nabla_y f(y) \Big|_{y=g(x)} Dg(x)$$

neboli
$$\left(\frac{\partial (f \circ g)}{\partial x_1}(x), \dots, \frac{\partial (f \circ g)}{\partial x_d}(x) \right) = \left(\frac{\partial f}{\partial y_1}(g(x)), \dots, \frac{\partial f}{\partial y_m}(g(x)) \right) \begin{pmatrix} \frac{\partial g_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial g_1}{\partial x_d} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial g_m}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial g_m}{\partial x_d} \end{pmatrix}$$

Je-li $f: N \rightarrow \mathbb{R}^s$ ($s > 1, s \in \mathbb{N}$), paž $f \circ g: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^s$

a platí
$$\underbrace{[D(f \circ g)](x)}_{s \times d\text{-matice}} = \underbrace{[Df](g(x))}_{s \times m\text{ matice}} \underbrace{[Dg](x)}_{m \times d\text{-matice}}$$

(R2)

(D_i) Bud' $e^i = (\delta_{1i}, \delta_{2i}, \dots, \delta_{di})$ jednotkový vektor v i -tém směru.

Chceme ukázat, že pro $i=1, 2, \dots, d$

$$\frac{f(g(x+ke^i)) - f(g(x))}{h} \xrightarrow{h \rightarrow 0} \sum_{k=1}^m \frac{\partial f}{\partial y_k}(g(x)) \frac{\partial g_k(x)}{\partial x_i}$$

Avšak:

$$\frac{f(g(x+ke^i)) - f(g(x))}{h}$$

$$= \frac{f(g_1(x+ke^i), g_2(x+ke^i), \dots, g_m(x+ke^i)) - f(g_1(x), g_2(x), \dots, g_m(x))}{h}$$

$$= \frac{f(g_1(x+ke^i), g_2(x+ke^i), \dots, g_{i-1}(x+ke^i)) - f(g_1(x), g_2(x+ke^i), \dots, g_m(x+ke^i))}{h}$$

$$+ \frac{f(g_1(x), g_2(x+ke^i), \dots, g_m(x+ke^i)) - f(g_1(x), g_2(x), \dots, g_m(x+ke^i))}{h}$$

$$+ \dots$$

$$+ \frac{f(g_1(x), g_2(x), \dots, g_{i-1}(x), g_i(x+ke^i)) - f(g_1(x), g_2(x), \dots, g_m(x))}{h}$$

Lagrange
VOŠH

$$+ \frac{\partial f}{\partial y_1}(g_1(x+\theta_1 ke^i), g_2(x+ke^i), \dots, g_m(x+ke^i)) \frac{g_1(x+ke^i) - g_1(x)}{h}$$

$$+ \frac{\partial f}{\partial y_2}(g_1(x), g_2(x+\theta_2 ke^i), \dots, g_m(x+ke^i)) \frac{g_2(x+ke^i) - g_2(x)}{h}$$

$$+ \dots$$

$$+ \frac{\partial f}{\partial y_m}(g_1(x), g_2(x), \dots, g_m(x+\theta_m ke^i)) \frac{g_m(x+ke^i) - g_m(x)}{h}$$

$$\xrightarrow{h \rightarrow 0} \frac{\partial f}{\partial y_1}(g_1(x), g_2(x), \dots, g_m(x)) \frac{\partial g_1}{\partial x_i}(x) + \dots + \frac{\partial f}{\partial y_m}(g_1(x), \dots, g_m(x)) \frac{\partial g_m}{\partial x_i}(x)$$

kte jme využili:

(o) skutečnost, že $g_e(x+ke^i) \rightarrow g_e(x)$ pro $h \rightarrow 0$, což plyne z existence $\frac{\partial g_e}{\partial x_i}(x)$.

(oo) skutečnost, že $\frac{g_e(x+ke^i) - g_e(x)}{h} \rightarrow \frac{\partial g_e}{\partial x_i}(x)$ dle předpokladu (o)

(ooo) věta o limitě složeného zobrazení v případě, kdy mají funkce je spojitá.



Věta 8.14 (Spojité $\frac{\partial f}{\partial x_i}$ v $x \Rightarrow$ existenci $\nabla_v f(x)$)
 Buď $M \subset \mathbb{R}^d$ otevřená a $f: M \rightarrow \mathbb{R}$ má spojité parciální derivace
 (1. řádu) v M . Pak pro každé $x \in M$

$$\nabla_v f(x) = \nabla f(x) \cdot v = (\nabla f(x), v)_{\mathbb{R}^d}$$

(Důk) Víme, že pro $v = (v_1, \dots, v_d) \in \mathbb{R}^d$ $\|v\|_E = 1$ platí

$$\begin{aligned} \nabla_v f(x) &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x+tv) - f(x)}{t} = \left. \frac{d}{dt} f(x+tv) \right|_{t=0} \stackrel{\text{Věta 8.13}}{=} \sum_{i=1}^d \frac{\partial f(x)}{\partial x_i} v_i \\ &= (\nabla f(x), v) \quad \square \end{aligned}$$

Odsud a Cauchy-Schwartzovy nerovnosti plyne minimální důsledek:
 Víme, že (dle (C-S) \leq):

$$|\nabla f(x)| \leq -|\nabla f(x)| |v| \leq (\nabla f(x), v) \leq |\nabla f(x)|_E \|v\|_E \leq |\nabla f(x)|_E$$

pricemž rovnost nastane jen-li v a $\nabla f(x)$ kolineární, tzn.

pro $v = \pm \frac{\nabla f(x)}{|\nabla f(x)|}$. Tedy: směrová derivace, která udává

v daném bodě a ve zvoleném směru směrnici tečny v daném
 směru tj. jak se funkce v daném směru v blízkosti x chová
 (rostle, klesá a jak rychle),

je největší ve směru $\vec{v} = \frac{\nabla f(x)}{|\nabla f(x)|_E}$

a je nejmenší \leftarrow $\vec{v} = -\frac{\nabla f(x)}{|\nabla f(x)|_E}$

Tedy, gradient fce f v bodě x měří (tzn. je)

směr největšího přírůstku / poklesu funkce f .