

## Bir Denklem Sistemiyle Kapalı Olarak Tanımlanan Fonksiyonlar

$$\begin{cases} F(u, v, x, y) = 0 \\ G(u, v, x, y) = 0 \end{cases}$$

schelinde bir denklem sistemi verilmiş olsun. Bu denklem sisteminin iki tanesi  $u = f(x, y)$  ve  $v = g(x, y)$  gibi iki kapali fonksiyonlarının aşağıdaki teoreni yardımıyla belirleyebiliriz.

Tanım: Bir  $(u_0, v_0, x_0, y_0)$  sayı kumesini göz önüne alalım.  $\delta > 0$  olmak üzere

$|u - u_0| < \delta$ ,  $|v - v_0| < \delta$ ,  $|x - x_0| < \delta$ ,  $|y - y_0| < \delta$  eşitsizliklerini gerekleyen  $(u, v, x, y)$  kumesini  $N_\delta$  ile gösterelim.  $N_\delta$  kumesine 4-boyutlu uzayda  $(u_0, v_0, x_0, y_0)$  noktasının bir  $\delta$  komşuluğu (civarı) denir.

Teorem = (Varlık Teoremi)

$$\begin{cases} F(u, v, x, y) = 0 \\ G(u, v, x, y) = 0 \end{cases}$$
 denklem sistemi verildiğinde

- 1)  $F$  ve  $G$  fonksiyonlarının ortak tanım bölgesindeki  $(u_0, v_0, x_0, y_0)$  noktasında

$$F(u_0, v_0, x_0, y_0) = 0 \quad \text{ve} \quad G(u_0, v_0, x_0, y_0) = 0$$

ise;

2)  $(u_0, v_0, x_0, y_0)$  noktasının bir  $N_\delta$  konulukunda  $F_u^1, F_v^1, F_x^1, F_y^1$  ve  $G_u^1, G_v^1, G_x^1, G_y^1$  kısmi türevleri mevcut ve sürekli işeler;

3)  $\left| \frac{D(F,G)}{D(u,v)} \right| \neq 0$  ise  
 $(u_0, v_0, x_0, y_0)$

O zaman  $(x_0, y_0)$  noktasının uygun bir  $|x - x_0| < \delta$ ,  $|y - y_0| < \delta$  konuluklarında tanımlı, sürekli ve birinci mertebeden kısmi türevlere sahip

$$F[f(x,y), g(x,y), x, y] = 0$$

$$G[f(x,y), g(x,y), x, y] = 0$$

sartını sağlayan  $u_0 = f(x_0, y_0)$ ,  $v_0 = g(x_0, y_0)$  olan tek bir

$u = f(x, y)$ ,  $v = g(x, y)$   
fonksiyon çifti vardır.

ISPAT: 3. koşulu göre  $\left| \frac{D(F,G)}{D(u,v)} \right| \neq 0$  olmalıdır.  
 $(u_0, v_0, x_0, y)$

$$\frac{D(F,G)}{D(u,v)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial F}{\partial u} & \frac{\partial F}{\partial v} \\ \frac{\partial G}{\partial u} & \frac{\partial G}{\partial v} \end{vmatrix}$$

olduğundan  $(u_0, v_0, x_0, y)$  noktasında bu determinantın herhangi satırının veya sütunun her iki elemanı aynı anda sıfır olamaz. Yani örneğin;

$$\left. \begin{array}{l} F'_u (u_0, v_0, x_0, y_0) \neq 0 \\ F'_v (u_0, v_0, x_0, y_0) \neq 0 \end{array} \right\} \text{olmalıdır. Buna göre daha önce verilen kapalı fonksiyonların mercudiyet teoremini } F(u, v, x, y) = 0$$

fonsiyonu için genelleştirirse, gereklili olan koşullar burada mevcut olur. Yani tanım bölgesi içinde  $(u_0, v_0, x_0, y)$  noktası için  $F(u_0, v_0, x_0, y) = 0$  dir. Bu noktanın konsekübünde birinci mertebeden kisim türküler mevcut ve sürekliidir ve de  $F'_u (u_0, v_0, x_0, y_0) \neq 0$  'dir. O halde  $(v_0, x_0, y)$  noktasının uygun bir konsekübünde tanımlı ve sürekli, sürekli türkülere sahip

$F[u(v, x, y), v, x, y] = 0$  koşulunu sağlayan  $u_0 = u(v_0, x_0, y)$  olan tek bir  $u = u(v, x, y)$  fonksiyonu vardır.

$$F[u, v, x, y] = 0 \quad u = u(v, x, y)$$

bu bilesik fonksiyonun  $v$ 'ye göre türünü alalım

$$\frac{\partial F}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial v} + \frac{\partial F}{\partial v} \cdot 1 + \frac{\partial F}{\partial x} \cdot 0 + \frac{\partial F}{\partial y} \cdot 0 = 0$$

$$\frac{\partial u}{\partial v} = - \frac{\frac{\partial F}{\partial v}}{\frac{\partial F}{\partial u}}$$

$u = u(v, x, y)$ 'yi  $G$ 'de yerine yazalım;

$$G[u(v, x, y), v, x, y] = 0$$

1. koşula göre  $G(u_0, v_0, x_0, y_0) = 0$

$\Rightarrow G[h(v_0, x_0, y_0), v_0, x_0, y_0] = 0$  dir.

2. koşula göre de  $G$ 'nin birinci sıralı kisim türleri mevcut ve süreklidir.

Süreklilik:  $\frac{\partial G}{\partial v}$ ının sıfırdan farklı olduğunu gösterelim;

$$\left. \begin{array}{l} G(u, v, x, y) = 0 \\ u = u(v, x, y) \end{array} \right\} \underbrace{G[u(v, x, y), v, x, y]}_{=} = 0$$

Bunun  $v$  ye göre türevini alalım;

$$\begin{aligned} \frac{\partial G}{\partial v} &= \frac{\partial G}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial v} + \frac{\partial G}{\partial v} \cdot 1 + \frac{\partial G}{\partial x} \cdot 0 + \frac{\partial G}{\partial y} \cdot 0 \\ &= \frac{\partial G}{\partial u} \cdot \left[ -\frac{\partial F_{uv}}{\partial F_{uu}} \right] + \frac{\partial G}{\partial v} \\ &= \frac{1}{\frac{\partial F}{\partial u}} \cdot \left[ \frac{\partial G}{\partial v} \cdot \frac{\partial F}{\partial u} - \frac{\partial G}{\partial u} \cdot \frac{\partial F}{\partial v} \right] \\ &= \frac{1}{\frac{\partial F}{\partial u}} \frac{D(F, G)}{D(u, v)} \end{aligned}$$

Elde edilir.  $F'_u(u_0, v_0, x_0, y) \neq 0$  olduğundan  $\frac{\partial G}{\partial v}$  türevi,  $(u_0, v_0, x_0, y)$  noktasında sıfırdan farklı olur. Buna göre  $\frac{\partial G}{\partial v}[u(v, x, y), v, x, y] = 0$  denklemi için kapalı fonksiyonun Uyarlılıyet teoremine göre koşullar sağlanır.

Bu durumda  $(x_0, y_0)$  noktasının bir  $|x - x_0| < \eta$ ,  $|y - y_0| < \eta$  konusunda tanımlı, sürekli ve birinci nderbeden kismi türeleri mevcut  $v_0 = v(x_0, y_0)$  olan

$$g[u(v(x, y), x, y), g(x, y), x, y] = 0$$

sartını sağlayan tek bir  $v = v(x, y)$  fonksiyonu mevcuttur.  $v$  nin bu değerini daha önce tek olarak bulunan  $u = u(v, x, y)$  de yazarıza;

$$u = u[v(x, y), x, y] = f(x, y)$$

olacakından teoremi ispatlanmış olur.

$\left(\frac{\partial u}{\partial x}\right)_y \rightarrow x \text{ ve } y \text{ bağımsız değişken}$

~~Ör/1.~~  $\begin{cases} 2x^2 - 2y^2 + \ln(u^2 + v^2) = 0 \\ 2xy + \arctan\left(\frac{v}{u}\right) = 0 \end{cases}$  sistemiyle kapalı olarak verilen  $u = u(x, y)$   $v = v(x, y)$  fonksiyonlarının birinci nderbeden kismi türelerini bulunuz.

$$\frac{\partial u}{\partial x} = ?, \quad \frac{\partial v}{\partial x} = ?, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = ?, \quad \frac{\partial v}{\partial y} = ?$$

$$2x^2 - 2y^2 + \ln(u^2 + v^2) = 0$$

$$2xy + \arctan\left(\frac{v}{u}\right) = 0$$

Sistemi x'e göre türetelim;

$$4x = 0 + \frac{2u \frac{\partial u}{\partial x} + 2v \frac{\partial v}{\partial x}}{u^2 + v^2} = 0 \Rightarrow 2u \frac{\partial u}{\partial x} + 2v \frac{\partial v}{\partial x} = -4x(u^2 + v^2) \quad / \cancel{u}$$

$$2y + \frac{\frac{\partial v}{\partial x} \cdot u - \frac{\partial u}{\partial x} \cdot v}{1 + \frac{v^2}{u^2}} = 0 \Rightarrow u \cdot \frac{\partial v}{\partial x} - v \cdot \frac{\partial u}{\partial x} = -2y(u^2 + v^2) \quad / \cancel{2u}$$

$$(2v^2 + 2u^2) \frac{\partial v}{\partial x} = -4xv(u^2 + v^2) - 4uy(u^2 + v^2)$$

$$\frac{\partial v}{\partial x} = -2xv - 2uy = -2(vx + uy)$$

$$(-2u^2 - 2v^2) \frac{\partial u}{\partial x} = 4ux(u^2 + v^2) + 4vy(u^2 + v^2)$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} = -2ux - 2vy = -2(ux + vy)$$

$$\left. \begin{array}{l} 2x^2 - 2y^2 + \ln(u^2 + v^2) = 0 \\ 2xy + \arctan\left(\frac{v}{u}\right) = 0 \end{array} \right\} \text{ sistemini } y \text{ 'ye göre tıretelim:}$$

$$0 - 4y + \frac{\frac{2u \frac{\partial u}{\partial y} + 2v \frac{\partial v}{\partial y}}{u^2 + v^2} - \frac{u \frac{\partial v}{\partial y} - v \cdot \frac{\partial u}{\partial y}}{u^2}}{2x + \frac{1 + \frac{v^2}{u^2}}{1 + \frac{v^2}{u^2}}} = 0 \Rightarrow 2u \frac{\partial u}{\partial y} + 2v \frac{\partial v}{\partial y} = 4y(u^2 + v^2)$$

$$2x + u \frac{\partial v}{\partial y} - v \frac{\partial u}{\partial y} = -2x(u^2 + v^2)$$

$$\left. \begin{array}{l} 2u \frac{\partial u}{\partial y} + 2v \frac{\partial v}{\partial y} = 4y(u^2 + v^2) \\ -v \frac{\partial u}{\partial y} + u \frac{\partial v}{\partial y} = -2x(u^2 + v^2) \end{array} \right\} \Rightarrow$$

Cramer yöntemi göre;

$$\frac{\partial u}{\partial y} = \frac{\begin{vmatrix} 4y(u^2 + v^2) & 2v \\ -2x(u^2 + v^2) & u \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2u & 2v \\ -v & u \end{vmatrix}} = \frac{4uy(u^2 + v^2) + 4vx(u^2 + v^2)}{2u^2 + 2v^2} = 2uy + 2vx = 2(uy + vx)$$

$$\frac{\partial v}{\partial y} = \frac{\begin{vmatrix} 2u & 4y(u^2 + v^2) \\ -v & -2x(u^2 + v^2) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2u & 2v \\ -v & u \end{vmatrix}} = \frac{-4xu(u^2 + v^2) + 4vy(u^2 + v^2)}{2u^2 + 2v^2} = -2ux + 2vy = 2(vy - ux)$$

$$\left. \begin{array}{l} F[u, v, x, y] = 0 \\ G[u, v, x, y] = 0 \end{array} \right\}$$

$$\frac{\partial F}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial v} \cdot \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial x} \cdot 1 + \frac{\partial F}{\partial y} \cdot 0 = 0$$

$$\frac{\partial G}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial G}{\partial v} \cdot \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial G}{\partial x} \cdot 1 + \frac{\partial G}{\partial y} \cdot 0 = 0$$


---

$$\frac{\partial F}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial v} \cdot \frac{\partial v}{\partial x} = - \frac{\partial F}{\partial x}$$

$$\frac{\partial G}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial G}{\partial v} \cdot \frac{\partial v}{\partial x} = - \frac{\partial G}{\partial x}$$

Cramer yöntemi'ne  
göre

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\begin{vmatrix} -\frac{\partial F}{\partial x} & \frac{\partial F}{\partial v} \\ -\frac{\partial G}{\partial x} & \frac{\partial G}{\partial v} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} \frac{\partial F}{\partial u} & \frac{\partial F}{\partial v} \\ \frac{\partial G}{\partial u} & \frac{\partial G}{\partial v} \end{vmatrix}} = - \frac{\frac{D(F, G)}{D(u, v)}}{\frac{D(F, G)}{D(u, v)}}$$

$$\frac{\partial v}{\partial x} = - \frac{\frac{D(F, G)}{D(u, v)}}{\frac{D(F, G)}{D(u, v)}}$$

$$\frac{\partial u}{\partial y} = - \frac{\frac{D(F, G)}{D(y, v)}}{\frac{D(F, G)}{D(u, v)}}$$

$$\frac{\partial v}{\partial y} = - \frac{\frac{D(F, G)}{D(u, y)}}{\frac{D(F, G)}{D(u, v)}}$$

$$\left. \begin{array}{l} F(u, v, w, t) = 0 \\ G(u, v, w, t) = 0 \\ H(u, v, w, t) = 0 \end{array} \right\}$$

$$\frac{du}{dt} = - \frac{\frac{D(F_1 G_1 H)}{D(t, v, w)}}{\frac{D(F_1 G_1 H)}{D(u, v, w)}} \quad \frac{dw}{dt} = - \frac{\frac{D(F_1 G_1 H)}{D(u, v, t)}}{\frac{D(F_1 G_1 H)}{D(u, v, w)}}$$

3 denklenen varsə

3 fonksiyon var

denklenende 4 deşiken

olduğunda şöre 3

fonksiyon tek bir  
deşikenin fonksiyonudur.

$$\frac{dv}{dt} = - \frac{\frac{D(F_1 G_1 H)}{D(u, v, w)}}{\frac{D(F_1 G_1 H)}{D(u, v, w)}} \quad \frac{du}{dt} = - \frac{\left| \begin{array}{ccc} \frac{\partial F}{\partial t} & \frac{\partial F}{\partial v} & \frac{\partial F}{\partial w} \\ \frac{\partial G}{\partial t} & \frac{\partial G}{\partial v} & \frac{\partial G}{\partial w} \\ \frac{\partial H}{\partial t} & \frac{\partial H}{\partial v} & \frac{\partial H}{\partial w} \end{array} \right|}{\left| \begin{array}{ccc} \frac{\partial F}{\partial u} & \frac{\partial F}{\partial v} & \frac{\partial F}{\partial w} \\ \frac{\partial G}{\partial u} & \frac{\partial G}{\partial v} & \frac{\partial G}{\partial w} \\ \frac{\partial H}{\partial u} & \frac{\partial H}{\partial v} & \frac{\partial H}{\partial w} \end{array} \right|}$$

NOT:

$$\left| \begin{array}{ccc} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{array} \right| = a_{11} \cdot (-1)^{1+1} \cdot \left| \begin{array}{cc} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{array} \right| + a_{12} \cdot (-1)^{1+2} \cdot \left| \begin{array}{cc} a_{21} & a_{23} \\ a_{31} & a_{33} \end{array} \right| + a_{13} \cdot (-1)^{1+3} \cdot \left| \begin{array}{cc} a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{array} \right|$$

$$\text{Q2.- } \left. \begin{array}{l} u^2 + v^2 - xy + y^2 = 1 \\ ux - vy + uv - v^2 = y \end{array} \right\} \text{sistemi için } \underbrace{\left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)_x}_{x \text{ ve } y \text{ bağımsız değişken}} = ?$$

$$f(u, v, x, y) = u^2 + v^2 - xy + y^2 - 1 = 0$$

$$g(u, v, x, y) = ux - vy + uv - v^2 - y = 0$$

$x$  ve  $y$  bağımsız değişken demektir.  
 $u$  ve  $v$  bağımlı değişkenlerdir.

$$\frac{\partial v}{\partial y} = - \frac{\frac{\partial(F, G)}{\partial(u, y)}}{\frac{\partial(F, G)}{\partial(u, v)}}$$

$$= - \frac{\begin{vmatrix} 2u & -x+2y \\ x+v & -v-1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2u & 2v \\ x+v & -y+4-2v \end{vmatrix}} = \frac{-2uv - 2u + x^2 - 2xy + xv - 2vy}{-2uy + 2u^2 - 2uv - 2vx - 2v^2}$$

Ör/3.  $\begin{cases} u = x^2 + xy - y^2 \\ v = 2xy + y^2 \end{cases}$  sistemi için  $x=2, y=-1$  olduğunda  $\left(\frac{\partial x}{\partial u}\right)_v = ?$

$$F(u, v, x, y) = u - x^2 - xy + y^2 = 0$$

$$G(u, v, x, y) = v - 2xy - y^2 = 0$$

$$u=1, v=-3$$

$x$  ve  $y$  bağımlı  
 $u$  ve  $v$  bağımsızdır.

$$\frac{\partial x}{\partial u} = - \frac{\frac{\partial(F, G)}{\partial(u, y)}}{\frac{\partial(F, G)}{\partial(x, y)}} = - \frac{\begin{vmatrix} 1 & -x+2y \\ 0 & -2x-2y \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} -2x-y & -x+2y \\ -2y & -2x-2y \end{vmatrix}} = - \frac{\begin{vmatrix} 1 & -4 \\ 0 & -2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} -3 & -4 \\ 2 & -2 \end{vmatrix}} = - \frac{-2}{14} = \frac{1}{7}$$

### Ters Dönüşümler

$u = f(x, y, z)$   $v = g(x, y, z)$   $w = h(x, y, z)$  denklem sistemine bir dönüşüm denir.

Eğer sistem  $x, y, z$  değişkenlerine göre çözülebiliyorsa elde edilen

$x = x(u, v, w)$   $y = y(u, v, w)$   $z = z(u, v, w)$  denklem sistemine de ters dönüşüm denir.

Genellikle bir dönüşümün ters dönüşümünü bulmak oldukça zordur. (veya imkansızdır)

Ancak ters dönüşümün kısmi türelerini denklenelerini bulmadan hesaplayabiliriz.

Bunun için verilen denkleneler istenen değişkene göre türetilecek elde edilen sistem çözülür.

$$\left. \begin{array}{l} u = f(x, y, z) \\ v = g(x, y, z) \\ w = h(x, y, z) \end{array} \right\} \Rightarrow \begin{array}{l} u - f(x, y, z) = 0 \Rightarrow F(u, v, w, x, y, z) = 0 \\ v - g(x, y, z) = 0 \Rightarrow G(u, v, w, x, y, z) = 0 \\ w - h(x, y, z) = 0 \Rightarrow H(u, v, w, x, y, z) = 0 \end{array}$$

Ters Dönüşüm Fonksiyonları  
 $x, y, z$

$$\frac{\partial y}{\partial w} = - \frac{\frac{\partial F}{\partial w}}{\frac{\partial F}{\partial y}}$$

$$\frac{\frac{\partial (F, G, H)}{\partial (x, y, z)}}{\frac{\partial (F, G, H)}{\partial (x, y, z)}} = \frac{\frac{\partial (f, g, h)}{\partial (x, y, z)}}{\frac{\partial (f, g, h)}{\partial (x, y, z)}}$$

$$\frac{\frac{\partial (F, G, H)}{\partial (x, y, z)}}{\frac{\partial (F, G, H)}{\partial (x, y, z)}} = \left| \begin{array}{ccc} -\frac{\partial f}{\partial x} & 0 & \frac{\partial f}{\partial z} \\ -\frac{\partial g}{\partial x} & 0 & -\frac{\partial g}{\partial z} \\ -\frac{\partial h}{\partial x} & \oplus & -\frac{\partial h}{\partial z} \end{array} \right| = 1 \cdot (-1)^{3+2} \cdot \left| \begin{array}{cc} -\frac{\partial f}{\partial x} & -\frac{\partial f}{\partial z} \\ -\frac{\partial g}{\partial x} & -\frac{\partial g}{\partial z} \end{array} \right| = - \frac{D(f, g)}{D(x, z)}$$

$$\frac{\partial y}{\partial w} = - \frac{D(f, g)}{D(x, z)} : \frac{D(f, g, h)}{D(x, y, z)}$$

Ör

$$u = 2x^2 - y + 2z$$

$$v = x - y^2 + z$$

$$\omega = 2y + z^2$$

denkleme sistemi ile verilmis  $x = x(u, v, \omega)$ ,  $y = y(u, v, \omega)$   
 $\omega = \omega(u, v, \omega)$  fonksiyonları için  $\frac{\partial y}{\partial \omega}$  türünü hesaplayınız.

$$F(u, v, \omega, x, y, z) = u - 2x^2 + y - 2z = 0$$

$$G(u, v, \omega, x, y, z) = v - x + y^2 - z = 0$$

$$H(u, v, \omega, x, y, z) = \omega - 2y - z^2 = 0$$

$$\frac{\partial y}{\partial \omega} = -\frac{\frac{D(F, G, H)}{D(x, \omega, z)}}{\frac{D(F, G, H)}{D(x, y, z)}} = -\frac{\begin{vmatrix} -4x & 0 & -2 \\ -1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -2z \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} -4x & 1 & -2 \\ -1 & 2y & -1 \\ 0 & -2 & -2z \end{vmatrix}} = -\frac{\begin{vmatrix} -4x & -2 \\ -1 & -1 \end{vmatrix}}{-4x \cdot \begin{vmatrix} 2y & -1 \\ -2 & -2z \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 1 & -2 \\ -2 & -2z \end{vmatrix}}$$

$$= \frac{4x - 2}{-4x(-4yz - 2) + (-2z - 4)} = \frac{4x - 2}{16xyz + 8x - 2z - 4} = \frac{2x - 1}{8xyz + 4x - z - 2}$$