Analiza Matematyczna II

Rafal Wlodarczyk

INA 2 Sem. 2023

1 Wykład I

Iloczyn skalarny

$$\mathbb{R}^n = \{(x_1, x_2, \dots, x_n), x_i \in \mathbb{R}\}\$$

Definicja 1.1.1. Dla $x, y \in \mathbb{R}^n$ definiujemy iloczyn skalarny:

$$\langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^{n} x_i y_i$$

$$\begin{aligned} &(x=(x_1,x_2,\ldots,x_n)y=(y_1,y_2,\ldots,y_n))\\ &ax=(ax_1,ax_2,\ldots,ax_n)\\ &\sqrt{\langle x,x\rangle}=\sqrt{x_1^2+x_2^2+\cdots+x_n^2}\\ &\text{Własności:} \end{aligned}$$

- 1. $\langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$
- $2. < ax, y > = < x, ay > = a < x, y >, a \in \mathbb{R}$
- 3. < x + y, z > = < x, z > + < y, z >

Definicja 1.1.2. Długość wektora $x \in \mathbb{R}^n$

$$|x| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$$

Przykład 1.1.1. $\mathbb{R}:|x|=|x_1|$ - oś liczbowa $\mathbb{R}^2:|x|=\sqrt{x_1^2+y_2^2}$ - płaszczyzna

Twierdzenie 1.1.1. $x \in \mathbb{R}^n$. Wówczas $|\langle x, y \rangle| \leq |x| \cdot |y|$

D-d.
$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n), y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$$

 $|\langle x, y, \rangle| = |\sum_{i=1}^n x_i y_i| \le \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2} + \sqrt{\sum_{i=1}^n y_1^2}$
Nierówność Cauchy'ego Schwarza, a zatem dowód.

Wniosek $x, y \in \mathbb{R}^n$.

$$|x+y| \leqslant |x| + |y|$$

D-d.

$$|x+y|^2 = \langle x+y, x+y \rangle = \langle x, x+y \rangle + \langle y, x+y \rangle = \langle x, x \rangle + \langle x, y \rangle + \langle y, y \rangle + \langle y, x \rangle = |x|^2 + |y|^2 + 2\langle x, y \rangle \leqslant |x|^2|y|^2 + 2|x||y| = (|x|+|y|)^2 = |x+y|^2 \leqslant (|x|+|y|)^2 \iff |x+y| \leqslant |x|+|y| \quad \square$$

1.2 Kąt między wektorami

$$\overrightarrow{x_1}, \overrightarrow{x_2} \in \mathbb{R}^2, \ \overrightarrow{x_1} = (x_{11}, x_{12}), \ \overrightarrow{x_2} = (x_{21}, x_{22})$$

$$\cos(\overrightarrow{x_1}, \overrightarrow{x_2}) = \frac{\overrightarrow{x_1} \odot \overrightarrow{x_2}}{|\overrightarrow{x_1}| |\overrightarrow{x_2}|}$$

Rozważmy funkcję:

$$d_n \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$$

$$d_n(x,y) = |x - y|$$
, dla $n = 2$:

$$x = (x_1, x_2), y = (y_1, y_2) |x - y| = \sqrt{(x_1 - y_1)^2 + (x_2 - y_2)^2}$$
 Własności:

- 1. $d_n(x,y) \ge 0$
- 2. $d_n(x,y) = 0 \iff x = y$
- 3. $d_n(x,y) = d_n(y,x)$
- 4. $d_n(x,z) \leq d_n(x,y) + d_n(y,z)$ nierówność trójkąta

1.3 Przestrzeń metryczna

Definicja 1.3.1. Przestrzenią metryczną nazywamy dowolny zbiór X, pewną funkcję $X \times X \to \mathbb{R}$, która spełnia następujące aksjomaty:

- 1. $d(x,y) \ge 0$
- 2. $d(x,y) = 0 \iff x = y$
- 3. d(x,y) = d(y,x) dla $x,y \in X$
- 4. $d(x,z) \leq d(x,y) + d(y,z)$ dla każdych $x,y,z \in X$

Funkcję d nazywamy metryką, a wartość d(x,y) odległością punktów.

Uwaga: aksjomat 1 wynika z pozostałych aksjomatów

D-d

$$d(x,y) = \frac{1}{2} (d(x,y) + d(y,x)) \ge \frac{1}{2} d(x,x) = 0$$
, zatem $d(x,y) \ge 0$

Twierdzenie 1.3.1. Stwierdzenie. Niech (X, d) (Corollary) będzie przestrzenią metryczną oraz $x_1, x_2, \ldots, x_n \in X$. Wówczas:

$$d(x_1, x_n) \leqslant \sum_{j=1}^{n-1} d(x_j, x_{j+1}), n \geqslant 2$$

Dla n=2:

$$d(x_1, x_2) \leq d(x_1, x_2)$$
 - oczywiste

Dla n = 3:

$$d(x_1,x_3)\leqslant d(x_1,x_2)+d(x_2,x_3)$$
 - nierówność trójkąta

Krok indukcyjny:

$$d(x_1, x_{n+1}) \le d(x_1, x_2) + d(x_2, x_3) + \dots + d(x_n, x_{n+1})$$

$$d(x_1, x_{n+1}) \leqslant d(x_1, x_n) + d(x_n, x_{n+1}) \leqslant_{ind} d(x_1, x_2) + d(x_2, x_3) + \dots + d(x_{n-1}, x_n) + d(x_n, x_n) + d(x_n,$$

 $d(x_n, x_{n+1})$ \square

1.4 Przestrzeń metryczna dyskretna

X - dowolny zbiór i metryka określona wzorem:

$$d(x,y) = \begin{cases} 0 \text{ dla } x = y\\ 1 \text{ dla } x \neq y \end{cases}$$

Aksjomaty 1, 2, 3, 4 są oczywiste.

1.5 Metryka Euklidesowa

$$d_n : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$$

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$$

$$y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$$

$$d_n(x, y) = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2}$$

1.6 Przestrzeń Hilberta

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$$

$$y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$$

$$\sum_{i=1}^{\infty} x_i^2 \leqslant \infty, \sum_{i=1}^{\infty} y_i^2 < \infty$$

$$x = (\frac{1}{1}, \frac{1}{2}, \frac{1}{3}, \dots, \frac{1}{i}, \dots)$$

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{i^2} \leqslant \infty$$

$$\sum_{i=1}^{\infty} \left(\frac{1}{\sqrt{i}}\right)^2 = \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{i} = \infty$$

$$y = \left(\frac{1}{\sqrt{1}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, \dots\right)$$

1.7 Metryka Manhattan

$$d(x,y) = |x_1 - y_1| + |x_2 - y_2|$$

$$d((x_1, x_2), (y_1, y_2)) = |x_1 - y_1| + |x_2 - y_2|$$

2 Wykład II

2.1 Kula otwarta

Definicja 2.1.1. Kula otwarta w przestrzeni metrycznej Y:

$$K(y_0,r) = \{ y \in Y : d(y,y_0) < r \}$$

Gdzie:

- y_0 środek
- \bullet r promień
- $\bullet\,$ Wnętrze okręgu w \mathbb{R}^2 metryka Euklidesowa
- Wnętrze kuli w \mathbb{R}^3

Przykład 2.1.1. Rozważmy następujący przykład:

 $K((x_0, y_0), r) :: \sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2} < r$ zachodzący warunek (wyobraż sobie rysunek poglądowy)

Definicja 2.1.2. Niech (X,d) będzie przestrzenią metryczną. Zbiór $U\subseteq X$ jest otwarty, jeśli:

$$\forall_{x \in U} \exists_{\varepsilon > 0} (K(x, \varepsilon) \subseteq U)$$

(Kula otwarta o środku w punkcie X i promieniu $\varepsilon > 0$)

Przykład 2.1.2. Przykłady:

(a,b) - jest otwarty

[a,b) - nie jest otwarty

Definicja 2.1.3. Niech (X,d) będzie przestrzenią metryczną. Zbiór $D\subseteq X$ jest zbiorem domkniętym $\iff X-D$ jest otwarty.

$$[a,b] \subset \mathbb{R} \implies \mathbb{R} - [a,b] = (\infty,a) \cup (b,\infty)$$
 - zbiór otwarty

Definicja 2.1.4. $(X, d_1), (Y, d_2)$ - przestrzenie metryczne

 $F: X \to Y$

 $\lim F(x) = b :: x \to a :: a \in X, b \in Y$

Przykład. Dla $X=\mathbb{N}, Y=\mathbb{R}$ - ciagi, dla obu \mathbb{R} - funkcje

$$\forall_{\varepsilon>0} \exists_{\delta>0} \forall_x (0 < d_1(x, a) < \delta \implies d_2(F(x), b) < \varepsilon)$$

Twierdzenie 2.1.1. Warunki (1), (2) są równoważne:

- 1. $\lim_{x\to a} F(x) = b$
- 2. dla dowolnego ciągu $(x_n)_{n\geqslant 0}$ punktów przestrzeni metrycznej $X(x_n\neq a)$ jeśli $\lim_{n\to a}x_n=a$ w metryce d_1 to $\lim_{n\to\infty}F(x_n)=b$

$$\lim_{n\to\infty} x_n = a \iff (\forall \varepsilon)(\exists n_0)(\forall n > n_0) \ d_1(x_n, a) < \varepsilon$$

$$(|x_n - a| < \varepsilon), x_n, a \in (X, d_1) \implies \lim_{n \to \infty} d_1(x_n, a) = 0$$

Przykład 2.1.3. $x_n \in \mathbb{R}, a \in X$

 $d_1(x_n, a) \in \mathbb{R}$

 $\lim_{n\to\infty} x_n = a \iff \lim_{n\to\infty} d_1(x_n, a) = 0$ w metryce d_1

Przykład 2.1.4. $(a_n, b_n, c_n) \in \mathbb{R}^3$

 $\lim_{n\to\infty}(a_n,b_n,c_n)=(g_1,g_2,g_3)$ w metryce Eulidesowej \mathbb{R}^3 \iff

 $\lim_{n\to\infty} a_n = g_1 \wedge \lim_{n\to\infty} b_n = g_2 \wedge \lim_{n\to\infty} c_n = g_3$

Idea:

$$\sqrt{(a_n-g_1)^2+(b_n-g_2)^2+(c_n-g_3)^2}\to 0 \iff a_n\to g_1\wedge b_n\to g_2\wedge c_n\to g_3$$

Dla \mathbb{R}^k podane włansości zachodzą analogicznie.

Definicja 2.1.5. Ciągłość funkcji. $(X, d_1), (Y, d_2), F: X \to Y$.

Funkcja F jest ciągła w punkcie a jeśli:

$$\lim_{x \to a} F(x) = F(a)$$

$$x \to a \le d_1 \implies F(x) \to F(a) \le d_2$$

Przykład 2.1.5. Weźmy funkcje $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$.

$$f(x,y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2 + y^2} & \text{dla } x^2 + y^2 > 0\\ 0 & \text{dla } (x,y) = (0,0) \end{cases}$$

Pokażmy, że f nie jest ciągła w (0,0)

Tokaziny, ze
$$f$$
 me jest cią $(x_n, y_n) = (\frac{1}{n}, \frac{1}{n}) \rightarrow (0, 0)$

 $\lim_{n\to\infty} f(x_n, y_n)$ $f(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}) = \frac{1}{2} - \text{nie dąży do 0 nie jest ciągła w } (0, 0).$

Przykład 2.1.6. $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^2$

$$f(x, y, z) = (x^2, y^2 \cdot z)$$

Zbadajmy ciąg $a = (x_0, y_0, z_0)$

$$f(x_0, y_0, z_0) = (x_0^2, y_0^2 \cdot z)$$

$$(x_n, y_n, z_n) \to (x_0, y_0, z_0)$$

$$x_m \to x_0 \land y_m \to y_0 \land z_m \to z_0$$

$$x_n \to x_0 \land y_n \to y_0 \land z_n \to z_0$$

$$f(x_n, y_n, z_n) = (x_n^2, y_n z_n)$$

Przykład 2.1.7.

$$f(x,y) = \begin{cases} \frac{xy^2}{x^2 + y^4} & \text{dla } x^2 + y^4 > 0\\ 0 & \text{dla } (x,y) = (0,0) \end{cases}$$

fjest ciągła w $(0,0)~(\alpha t,\beta t)\rightarrow (0,0)$
 $f(\alpha t,\beta t)=\frac{\alpha\beta^2t^3}{\alpha^2t^2+\beta^4t^4}=$

$$f(\alpha t, \beta t) = \frac{\alpha \beta^2 t^3}{\alpha^2 t^2 + \beta^4 t^4} =$$

$$\frac{\alpha\beta^2 t}{\alpha^2 + \beta^4 t^2} \to \frac{0}{\alpha^2} = 0 = f(0,0)$$

$$\lim_{t \to 0} f(t^2, t) = \lim_{t \to 0} \frac{t^2 t^2}{t^4 + t^4} = \frac{1}{2}$$

fnie jest ciągła $0=f(0,0)\neq\frac{1}{2},$ czyli nie tylko liniowa ale też dowolna

Kolejny przykład obalający dla zdef. funkcji $\left(\frac{1}{n^2},\frac{1}{n}\right) \to (0,0)$, ale już $f\left(\frac{1}{n^2} + \frac{1}{n}\right) = -\frac{1}{2} \neq f(0,0)$

Przykład 2.1.8. $f: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ f(x,y) = x + y

$$g: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \to \mathbb{R} \ g(x, y) = xy$$

$$(x_n, y_n) \to (x_0, y_0) \iff (x_n \to x_0 \land y_n \to y_0)$$

$$\lim_{n \to \infty} f(x_n, y_n) = \lim_{n \to \infty} (x_n + y_n) = x_0 + y_0 = f(x_0, y_0)$$

$$\lim_{n\to\infty} g(x_n, y_n) = \lim_{n\to\infty} (x_n, y_n) = x_0 y_0 = g(x_0, y_0)$$

Przykład 2.1.9. $\lim_{x\to 0} (\lim_{y\to 0} f(x,y)) =$

$$\lim_{x\to 0} (\lim_{y\to 0} \frac{xy}{x^2+y^2}) = \lim_{x\to 0} (0) = 0 \lim_{y\to 0} (\lim_{x\to 0} f(x,y)) = \lim_{y\to 0} (\lim_{x\to 0} \frac{xy}{x^2+y^2})$$

$$\lim_{y\to 0} \left(\lim_{x\to 0} \frac{xy}{x^2+y^2}\right)$$

Nie istnieje

$$(x'_n, y'_n) = (\frac{1}{n}, \frac{1}{n}) \to (0, 0)$$

$$(x_n'', y_n'') = (-\frac{1}{n}, \frac{1}{n}) \to (0, 0)$$

$$(x'_n, y'_n) = (\frac{1}{n}, \frac{1}{n}) \to (0, 0)$$

$$(x''_n, y''_n) = (-\frac{1}{n}, \frac{1}{n}) \to (0, 0)$$

$$f(x'_n, y'_n) = \frac{1/n1/n}{(1/n)^2 + (1/n)^2} = 1/2$$

$$f(x_n'',y_n'')=\frac{-\frac{1}{n}\frac{1}{n}}{(1/n)^2+(1/n)^2}=-1/2$$
 Ergo rozbieżny - granica podwójna nie istnieje.

2.2 Granica podwójna

Definicja 2.2.1. $\lim_{(x,y)\to(x_0,y_0)} f(x,y)$

2.3 Granice iterowane

Definicja 2.3.1.
$$\lim_{x\to x_0} (\lim_{y\to y_n} f(x,y))$$
 $\lim_{y\to y_0} (\lim_{x\to x_n} f(x,y))$

2.4 Różniczkowanie

$$f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}: f'(x) = a \iff \lim_{h \to 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h} = a$$

$$\lim_{h \to 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h} - a = 0$$

$$\lim_{h \to 0} \frac{f(x+h) - f(x) - ah}{h} = 0$$

$$\lim_{h \to 0} \left| \frac{f(x+h) - f(x) - ah}{h} \right| = 0$$

$$\lim_{h \to 0} \frac{|f(x+h) - f(x) - ah|}{|h|} = 0$$

$$L: \mathbb{R} \to \mathbb{R}, L(h) = ah, h \in \mathbb{R}$$

 $L(h_1 + h_2) = L(h_1) + L(h_2)$
 $L(ch) = c \cdot L(h)$ (*L* jest odwzorowaniem liniowym)

Definicja 2.4.1. (Pochodna funkcji) $n, m \in \mathbb{N} - \{0\}, f : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n, x \in \mathbb{R}^n$ Mówimy że funkcja f jest różniczkowalna w punkcie x jeśli istnieje odwzorowaniem liniowe $f'(x) : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ takie że $h \in \mathbb{R}^n 0_n = (0, 0, \dots, 0)$

$$\lim_{h\to 0} \frac{||f(x+h)-f(x)-f'(x)(h)||}{||h||} = 0_{\mathbb{R}}$$

3 Wykład III

3.1 Pochodne cząstkowe

Definicja 3.1.1. $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x_0 + h, y_0) - f(x_0, y_0)}{h}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x_0, y_0 + h) - f(x_0, y_0)}{h}$$

Przykład 3.1.1. Policzmy następującą pochodne cząstkowe dla funkcji:

$$f(x,y) = x \cdot y^2, f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$$
$$\frac{\partial}{\partial x}(xy^2) = y^2$$

$$\frac{\partial}{\partial y}(xy^2) = 2xy$$

Definicja 3.1.2. $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m, x \in \mathbb{R}^n$ jest różniczkowalna w x jeśli istnieje odwzorowanie liniowe: $f'(x): \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ taka, że:

$$\lim_{h \to 0} \frac{f(x+h) - f(x) - f'(x)(h)}{|h|} = 0$$

Twierdzenie 3.1.1. Zakładamy, że $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ jest różniczkowalna. Niech: $f = (f_1, f_2, \dots, f_m), f_i: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}, i = 1, 2, \dots, m: a_{ij} = \frac{\partial f_i}{\partial x_j}(x), j = 1, 2, \dots, n.$ Wówczas macierz pochodnej wynosi:

$$M_{f'(x)} = \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \dots & a_{1,n} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \dots & a_{2,n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m,1} & a_{m,2} & \dots & a_{m,n} \end{bmatrix}$$

Uwaga. Istnienie wszystkich pochodnych cząstkowych nie wystarcza aby funkcja była różniczkowalna.

$$f(x,y) = \begin{cases} \frac{x^2 y}{x^2 + y^2} & \text{dla } x^2 + y^2 > 0\\ 0 & \text{dla } (x,y) = (0,0) \end{cases}$$

Cel. pokażmy że fnie jest różniczkowalna w (0,0) $\frac{\partial f}{\partial x}(0,0)=\lim_{h\to 0}\frac{f(h,0)-f(0,0)}{h}=\lim_{h\to 0}\frac{0}{h}=0$ $\frac{\partial f}{\partial y}(0,0)=0$

Kandydat na pochodną:

$$M_{f'(0,0)} = \left[\frac{\partial f}{\partial x}(0,0), \frac{\partial f}{\partial y}(0,0) \right]$$

Warunek różniczkowania: $h = (h_1, h_2)$

$$\lim_{(h_1,h_2)\to(0,0)} \frac{\left| f(h_1,h_2) - f(0,0) - [0,0] \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix} \right|}{\sqrt{h_1^2 + h_2^2}} = 0$$

$$(??) \lim_{(h_1,h_2)\to(0,0)} \frac{|h_1^2 h_2|}{(h_1^2 + h_2^2)^{\frac{3}{2}}} = \lim_{n\to\infty} \frac{\left(\frac{1}{n}\right)^2 \frac{1}{n}}{\left(\left(\frac{1}{n}\right)^2 2\right)^{\frac{3}{2}}} = 0$$

Twierdzenie 3.1.2. Tw. $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m, x \in \mathbb{R}^n$. Zakładamy, że pochodne cząstkowe: $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(x)$ istnieją w otoczeniu punktu x i są ciągłe w punkcie x. Wtedy f jest różniczkowalna w punkcie x.

Przykład 3.1.2.
$$f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$$
 $f(x) = \langle x, x \rangle$
 $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$
 $f(x) = x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2$
 $\frac{\partial f}{\partial x_1} = 2x_1, \frac{\partial f}{\partial x_2} = 2x_2, \dots$

$$M_{f'(x)} = [2x_1, 2x_2, \dots, 2x_n] = 2x$$

 $M_{f'(x)}(h) = 2\langle x, h \rangle$

Przykład 3.1.3. Z definicji $\frac{\left|f(x+h)-f(x)-M_{f'(x)}(h)\right|}{|h|} = \frac{\langle h,h\rangle}{|h|} = \frac{|h||h|}{|h|}$ Jednak algebraicznie $f(x+h)-f(x)-M_{f'(x)}(h) = \langle x+h,x+h\rangle - \langle x,x\rangle - 2\langle x,h\rangle = \langle h,h\rangle$ Przykład 3.1.4. $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^2, f(t) = (\sin(t),\cos(t))$

$$M_{f'(t)} = \begin{bmatrix} sin(t)' \\ cos(t)' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} cos(t) \\ -sin(t) \end{bmatrix}$$

Definicja 3.1.3. Pochodne kierunkowe: $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$. Pochodną kierunkową funkcji f w punkcie x_0 w kierunku wektora \overline{a} nazywamy granicę:

$$(D_a f)(x_0) = \lim_{t \to 0} \frac{f(x_0 + at) - f(x_0)}{t}$$

$$\varphi(t) = f(x_0 + at) \varphi'(0) = \lim_{h \to 0} \frac{\varphi(h) - \varphi(0)}{h} = \lim_{h \to 0} \frac{f(x_0 + ah) - f(x_0)}{h} = (D_a f)(x_0)$$

Przykład 3.1.5. $f(x,y) = sin(x) \cdot y$

$$x_0 = (0,0)$$

 $a = (\frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{\sqrt{2}}{2})$

$$D_a f(0,0) = \lim_{t \to 0} \frac{f\left(\frac{\sqrt{2}}{2}t, \frac{\sqrt{2}}{2}\right) - f(0,0)}{t} = \lim_{t \to 0} \frac{\sin(\frac{\sqrt{2}}{2})}{t} = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

Twierdzenie 3.1.3. Jeżeli f jest różniczkowalna w punkcie x_0 oraz $a \in \mathbb{R} - \{0\}$, to:

$$(D_a f)(x_0) = f'(x_0) a^T$$

$$f'(x_0) = \left[\frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(x_n) \right]$$

$$f'(x_0) a = \frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0) a_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n}(x_0) a_n$$

Definicja 3.1.4. Gradient funkcji $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ w punkcie $x_0 \in \mathbb{R}^n$:

$$\nabla_{x_0} f = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0), \frac{\partial f}{\partial x_2}(x_0), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(x_0)\right)$$
$$(D_a f)(x_0) = \langle \nabla_{x_0} f, a \rangle$$

Przykład 3.1.6. Policzmy gradient dla: $f(x,y) = x^2 + y^2$.

$$\nabla_{(x_0, y_0)} f(x, y) = (2x_0, 2y_0)$$

 $\nabla f(x, y) = (2x, 2y)$

D-d. Zakładamy, że f jest różniczkowalna w x_0 .

$$0 = \lim_{h \to 0} \frac{|f(x+h) - f(x_0) - f'(x_0)h|}{|h|} =$$

$$= \lim_{h \to 0} \frac{1}{|a|} \left| \frac{f(x_0 + a) - f(x_0) - f'(x_0)t(ta)}{t} \right| =$$

$$= \lim_{t \to 0} \frac{1}{|a|} \left| \frac{f(x_0 + ta) - f(x_0)}{t} - f'(x_0)(a) \right|$$

3.2 Gradient

 $f:\mathbb{R}^n\to\mathbb{R}$

$$\nabla_{x_0} f = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(x_0)\right)$$

3.3 Własności gradientu

Niech $\alpha \in \mathbb{R}$

1.
$$\nabla_{x_0}(\alpha f) = \alpha \nabla_{x_0}(f)$$

2.
$$\nabla_{x_0}(f+g) = \nabla x_0(f) + \nabla x_0(g)$$

Wniosek liniowość (dla $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$):

$$\nabla_{x_0}(\alpha f + \beta g) = \alpha \nabla_{x_0}(f) + \beta \nabla_{x_0}(g)$$

3.4 Gradient iloczynu

$$\nabla_{x_0}(f \cdot g) = \nabla_{x_0}(f) \cdot g(x_0) + f(x_0)\nabla_{x_0}(g)$$

D-d. z liniowości gradientu.

Twierdzenie 3.4.1. Zakładamy, że $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ jest różniczkowalna w $x \in \mathbb{R}^n$. Wówczas f jest ciągła w $x \in \mathbb{R}^n$.

D-d. (metryka w \mathbb{R}^n)

$$|f(x+h) - f(x)| =$$

$$= |f(x+h) - f(x) - f'(x)h + f'(x)h|$$

$$\leq |f(x+h) - f(x) - f'(x)h| + |f'(x)h| =$$

$$= \frac{|f(x+h) - f(x) - f'(x)h|}{|h|}|h| = |f'(x)h|$$

3.5 Minimum lokalne właściwe

Definicja 3.5.1. $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}, a \in \mathbb{R}^n$. Mówimy, że f ma w punkcie a minimum lokalne (właściwe) jeśli istnieje r > 0:

$$(\forall x \in K(a, r) - \{a\}) f(a) \leqslant_{(<)} f(x)$$

Gdzie K(a, r) - kula towarta o środku w a i promieniu r.

Twierdzenie 3.5.1. (Warunek konieczny) $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}, a \in \mathbb{R}^n$. Jeżeli f ma w punkcie a ekstremum lokalne to:

$$\nabla_{x_0} f = (0, 0, \dots, 0)$$

Inaczej: $\frac{\partial f}{\partial x_1}(a) = \dots = \frac{\partial f}{\partial x_n}(a) = 0$

Przykład 3.5.1. Rozważmy następujące przykłady:

1.
$$f(x,y)=x^2-y^2$$
 - sprawdźmy warunek konieczny $\frac{\partial f}{\partial x}=2x=0, \frac{\partial f}{\partial y}=2y=0$ $(0,0)$ - punkt podejrzany $f(\frac{1}{n},0)=\frac{1}{n^2}>0$ $f(0,\frac{1}{n})=-\frac{1}{n^2}<0$ Nie istnieje taka $K((0,0),r)$, że f ma w tej kuli stały znak.

2.
$$f(x) = x^3$$
, $f(\frac{1}{n}) = \frac{1}{n^3}$, $f(-\frac{1}{n})$...

3.
$$f(x,y,z) = -x^2 - (y-1)^2 - (z+1)^2$$

Sprawdźmy warunek: $\nabla f = (-2x, -2(y-1), -2(z+1)) = (0,0,0)$
Zobaczmy $f(0,1,-1) = 0$
 $f(a,b+1,c-1) - f(0,1,-1) = -a^2 - b^2 - c^2 = -(a^2+b^2+c^2) < 0$ maksimum lokalne $f(a,b+1,c-1) < f(0,1,-1)$ (liczby sześcianu opisane na kuli)

Definicja 3.5.2. Niech $f(x,y): \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ $x,y \in \mathbb{R}$. Zakładamy, że $\frac{\partial f(x,y)}{\partial x} = f_x(x,y)$ oraz $\frac{\partial f(x,y)}{\partial y} = f_y(x,y)$. Wtedy pochodne cząstkowe pochodnych $f_x(x,y), f_y(x,y)$ nazywamy pochodnymi cząstkowymi drugiego rzędu:

1.
$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) = f_{xx}(x, y)$$

2.
$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) = f_{yy}(x, y)$$

3.
$$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) = f_{xy}(x, y)$$

4.
$$\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) = f_{yx}(x, y)$$

Twierdzenie 3.5.2. Jeżeli pochodne cząstkowe istnieją w pewnym obszarze i obie są, w pewnym punkcie ciągłe, to w tym punkcie są równe

$$f_{xy} = f_{yx}$$

$$\frac{\partial^{p+q} f}{\partial x^p \partial y^q}$$

$$\frac{\partial^3 f}{\partial x^2 \partial y} \ f(x,y) = x^3 y^2$$

$$\frac{d}{dy}(x^3y^2) = x^32y$$
$$\frac{d}{dx}(x^32y) = 3x^22y$$
$$\frac{d}{dx}(3x^22y) = 6x2y$$

$$D\left[x^3\cdot y^2,(x,2),(y,1)\right]$$
 (wolframalpha)

3.6 Różniczkowanie złożenia funkcji

Twierdzenie 3.6.1. $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m, g: \mathbb{R}^m \to \mathbb{R}^k \ a \in \mathbb{R}^n, b = f(a) \in \mathbb{R}^m$. Zakładamy, że f jest różniczkowalna w punkcie a oraz g jest różniczkowalna w punkcie b. Wtedy $g \circ f$ jest różniczkowalna w punkcie a i zachodzi wzór:

$$(g \circ f)(a) = g'(f(a)) \circ f'(a)$$

Złożenie odwzorowań liniowych - mnożenie macierzy.

Przykład 3.6.1. $U : \mathbb{R} \to \mathbb{R}^3, f : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}, g = f \circ u : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ $u(t) = (u_1(t), u_2(t), u_3(t))$ $g(t) = (f \circ u)(t) = f(u_1(t), u_2(t), u_3(t))$ Zobaczmy:

$$M_{u'(t)} = \begin{bmatrix} u'_1(t) \\ u'_2(t) \\ u'_3(t) \end{bmatrix} M_{f'(b)} = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \frac{\partial f}{\partial x_2}, \frac{\partial f}{\partial x_3} \right)_{x=b}$$

Wykonajmy mnożenie macierzy:

$$M_{f'(b)} \cdot M_{u'(b)} = \frac{\partial f}{\partial x_1} \frac{du_1}{dt} + \frac{\partial f}{\partial x_2} \frac{du_2}{dt} + \frac{\partial f}{\partial x_3} \frac{du_3}{dt}$$

FAKT. Uogólniona regula łańcuchowa. $(x_i = u_i(t))$

$$\frac{d}{dt}f(u_1(t), u_2(t), \dots, u_n(t)) = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{du_i}{dt}$$

Przykład 3.6.2. Niech $u(t) = (t^2 - t, 2t, 4t), f(x, y, z) = xy + z, g = f \circ u, g(t) = (t^2 - t)2t + 4t$

$$g'(t) = (t^2 - 1)'2t + (t^2 - t)(2t)' + (4t)' = (2t - 1)(2t) + 2(t^2 - t) + 4 = 4t^2 - 2t + 2t^2 - 2t + 4 = 6t^2 - 4t + 4$$

Zobaczmy z reguły łańcuchowej:

$$g(t) = (f \circ u)(t)$$

$$g'(t) = \frac{\partial f}{\partial x_1} \frac{du_1}{dt} + \frac{\partial f}{\partial x_2} \frac{du_2}{dt} + \frac{\partial f}{\partial x_3} \frac{du_3}{dt}$$

$$y \cdot (2t - 1) + 2x + 1 \cdot 4 = 2t(2t - 1) + 2(t^2 - t) + 4 = 4t^2 - 2t + 2t^2 - 2t + 4 = 6t^2 - 4t + 4$$

W zastosowaniu algorytmu back propagation.

4 Wykład IV

 $f(x) = \sqrt{x^2 + \exp(x^2)} + \cos(x^2 + \exp(x^2))$ $\frac{df}{dx}$... można policzyć Graf, jakby liczył komputer:

$$(x) \to ()^2 \to a \to + \tag{1}$$

$$a \to exp() \to b \to + \to c \to \sqrt{} \to d \to + \to f$$
 (2)

$$c \to cos() \to e \to +$$
 (3)

Rozpiszmy
$$a = x^2, b = \exp(a), c = a + b, d = \sqrt{c}, e = \cos(c), f = d + e$$

$$\frac{\partial a}{\partial x} = 2x, \frac{\partial b}{\partial a} = \exp(a), \frac{\partial c}{\partial a} = 1 = \frac{\partial c}{\partial b}, \frac{\partial d}{\partial c} = \frac{1}{2\sqrt{c}}, \frac{\partial e}{\partial c} = -\sin(c), \frac{\partial f}{\partial d} = 1\frac{\partial f}{\partial e},$$

$$\frac{\partial f}{\partial c} = \frac{\partial f}{\partial d} \frac{\partial d}{\partial c} + \frac{\partial c}{\partial e} \frac{\partial e}{\partial c}$$

$$\frac{\partial f}{\partial a} = \frac{\partial f}{\partial b} \frac{\partial b}{\partial a} + \frac{\partial f}{\partial c} \frac{\partial c}{\partial a}$$

Przykład 4.0.1. Problem. $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ przyzwoita - różniczkowalna co najmniej 2 razy, jakie jest maksimum lokalne.

- 1. n = 1 analiza 1.
- $2. \ n=2$
- 3. $n \geqslant 2$

Twierdzenie 4.0.1. Niech f(x,y) ma w otoczeniu punktu (x_0,y_0) pierwsze i drugie pochodne cząstkowe ciągłe oraz $f_x(x_0,y_0) = f_y(x_0,y_0)$. Wtedy:

$$W(x_0, y_0) = \begin{bmatrix} f_{xx}(x_0, y_0) & f_{xy}(x_0, y_0) \\ f_{xy}(x_0, y_0) & f_{yy}(x_0, y_0) \end{bmatrix}$$

Z ciągłości $f_{xy}(x_0,y_0)=f_{yx}(x_0,y_0)$

- 1. Jeśli $W(x_0, y_0) > 0$ i $f_{xx}(x_0, y_0) > 0$, to f ma w punkcie (x_0, y_0) minimum lokalne
- 2. Jeśli $W(x_0,y_0)>0$ i $f_{xx}(x_0,y_0)<0$, to f ma w punkcie (x_0,y_0) maksimum lokalne
- 3. Jeśli $W(x_0, y_0) < 0$ to f nie ma ekstremum lokalnego w (x_0, y_0)
- 4. Jeśli $W(x_0, y_0) = 0$ kryterium nie działa
- 5. (??) $W(x_0, y_0) > 0, f_{xx}(x_0, y_0) = 0, -f_{xy}^2(x_0, y_0) \leqslant 0$, sprzeczność (z det macierzy)

Jak to liczyć w wolframalpha

- 1. $\operatorname{solve}(\operatorname{grad}(f(x,y), x,y)=0, (x,y)), (\operatorname{Hessian})$
- $2. \det(...)$

Przykład 4.0.2. Rozważmy przykład

$$f(x,y) = (2x + y^2)e^x$$

Policzmy najpierw pierwsze pochodne cząstkowe:

$$f_x(x,y) = 2e^x(2x + y^2)e^x$$
$$f_y(x,y) = 2ye^x$$

Rozwiążmy powyższe równianie:

$$y = 0, x = -1$$

Punkt podejrzany o ekstremum P = (-1, 0)Policzmy drugie pochodne cząstkowe:

$$f_{xx} = e^{x}(4 + 2x + y^{2})$$
$$f_{yy} = 2e^{x}$$
$$f_{xy} = f_{yx} = 2ye^{x}$$

Zobaczmy:

$$f_{xx}(-1,0) = 2e^{-1}$$
$$f_{yy}(-1,0) = 2e^{-1}$$
$$f_{xy}(-1,0) = f_{yx}(-1,0) = 0$$

Policzmy wyznacznik z powyższego twierdzenia:

$$W(-1,0) = 4e^2 > 0, f_{xx} > 0$$

Wobec tego finalnie f ma w punkcie (-1,0) minimum lokalne.

Przykład 4.0.3. Zobaczmy następny przykład:

$$f(x,y) = x^3 + y^3$$

Policzmy następujące pochodne cząstkowe:

$$f_x(x,y) = 3x^2, f_y(x,y) = 3y^2, f_{xy} = 0, f_{xx}(x,y) = 6x, f_{yy}(x,y) = 6y$$

Wyznacznik macierzy:

$$\det(W(0,0)) = 0$$

Kryterium nie działa. Nic nam nie powie.

FAKT. Wzór Taylora. Analiza I : $f : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$

$$f(b+x) = f(b) + \frac{1}{1!}f'(b)x + \frac{1}{2!}f'(b)x^2 + \dots + \frac{1}{n!}f^{(n)}(b)x^n + R_n$$
$$R_n = \frac{1}{(n+1)!}f^{(n+1)}(b+\theta x) = x^{(n+1)}$$

dla pewnego $\theta \in (0,1)$

FAKT. Uogólnienie wzoru Taylora : $\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ $a = (a_1, a_2, \dots, a_n) \in \mathbb{R}^n$

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$$

$$\varphi(t) = f(a+tx) = f(a_1 + tx_1, a_2 + tx_2, \dots, a_n + tx_n)$$

Dla funkcji $\varphi(t)$ stosujemy wzór Taylora z b=0 i x=t:

$$\varphi(t) = \varphi(0) + \frac{1}{1!}\varphi'(0)t + \frac{1}{2!}\varphi''(0)t^2 + \dots + \frac{1}{n!}\varphi^{(n)}(0)t^n + R_n$$
$$R_n = \frac{1}{(n+1)!}\varphi^{(n+1)}(0+\theta t)t^{n+1}$$

Zapiszmy $\varphi(0)$:

$$\varphi(0) = f(a_1, a_2, \dots, a_n)$$

$$\varphi'(t)(a_1 + tx_1, a_2 + tx_2, \dots, a_n + tx_n) =$$

$$= \frac{\partial f}{\partial x_1}(a_1 + tx_1, \dots, a_n + tx_n) + \frac{\partial f}{\partial x_2}(a_1 + tx_1, \dots, a_n + tx_n) + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n}(a_1 + tx_1, \dots, a_n + tx_n) =$$

$$\varphi'(t) = \frac{\partial f}{\partial x_1}x_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n}x_n$$

Wprowadźmy $c(t) = \frac{\partial f}{\partial x_1}(a_1 + tx_1, \dots, a_n + tx_n)$. Zachodzi:

$$c'(t) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_1} x_1^2 + \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1} x_2 x_1 + \dots + \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1} x_n x_1$$

Zatem patrząc na $\varphi''(t)$:

$$\varphi''(t) = \sum_{j=1}^{n} \sum_{i=1}^{n} \frac{\partial^{2} f}{\partial x_{j} \partial x_{i}} x_{j} x_{i}$$

Oznaczenie:

$$\left(\frac{\partial}{\partial x_1}x_1 + \frac{\partial}{\partial x_2}x_2 + \dots + \frac{\partial}{\partial x_n}x_n\right)(f) = \frac{\partial f}{\partial x_1}x_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n}x_n$$

$$\left\{\frac{\partial}{\partial x_1}x_1 + \frac{\partial}{\partial x_2}x_2\right\}^2 = \frac{\partial}{\partial x_1}x_1\frac{\partial}{\partial x_1}x_1 + \frac{\partial}{\partial x_1}x_1\frac{\partial}{\partial x_2}x_2 + \frac{\partial}{\partial x_2}x_2\frac{\partial}{\partial x_1}x_1 + \frac{\partial}{\partial x_2}x_2\frac{\partial}{\partial x_2}x_2 =$$

$$= \frac{\partial^2}{\partial x_1\partial x_1}x_1^2 + \frac{\partial^2}{\partial x_1\partial x_2}x_1x_2 + \frac{\partial^2}{\partial x_2\partial x_1}x_2x_1\frac{\partial^2}{\partial x_1\partial x_2}x_1x_2 + \frac{\partial^2}{\partial x_2\partial x_2}x_2x_2$$

4.1 Ogólny wzór Taylora

FAKT. Wzór Taylora.
$$f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}, x = (x_1, x_2, \dots, x_n), a = (a_1, a_2, \dots, a_n)$$

Zdefiniujmy $D_x = \left\{ \frac{\partial}{\partial x_1} x_1 + \dots + \frac{\partial}{\partial x_n} x_n \right\}$
$$f(a+x) = f(a) + D_x(f(a)) + \frac{1}{2!} D_x^2(f(a)) + \dots + \frac{1}{n!} D_x^n(f(a)) + R_n$$
$$R_n = \frac{1}{(n+1)!} (D_x)^{n+1} (f(a+\theta x))$$

Przykład 4.1.1. Weźmy sobie taką $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, $f(x_1, x_2) = x_1^2 + x_2^2$ Wyznaczmy $D_x(f(a_1, a_2))$:

$$D_x(f(a_1, a_2)) = \left(\frac{\partial}{\partial x_1}x_1 + \frac{\partial}{\partial x_2}x_2\right)f(a_1, a_2) =$$

$$= \frac{\partial}{\partial x_1}f(a_1, a_2)x_1 + \frac{\partial}{\partial x_2}f(a_1, a_2)x_2 = 2a_1x_1 + 2a_2x_2$$

$$(D_x)^2(f(a_1, a_2)) = \frac{\partial^2}{\partial x_1\partial x_1}f(a_1, a_2)x_1x_1 + \frac{\partial^2}{\partial x_1\partial x_2}f(a_1, a_2)x_1x_2 + \frac{\partial^2}{\partial x_2\partial x_1}f(a_1, a_2)x_2x_1 + \frac{\partial^2}{\partial x_2\partial x_2}f(a_1, a_2)x_2x_2 =$$

$$2x_1x_1 + 0x_1x_2 + 0x_2x_1 + 1x_2x_2 = 2x_1^2 + 2x_2^2$$

$$(a_1 + x_1)^2 + (a_2 + x_2)^2 = a_1^2 + a_2^2 + 2a_1x_1 + 2a_2x_2 + 2x_1^2 + 2x_2^2$$

5 Wykład V

 $f:\mathbb{R}\to\mathbb{R}$ ekstrema lokalne Weźmy $f:\mathbb{R}^n\to\mathbb{R}, n\geqslant 2$ - cel. ekstrema lokalne

5.1 Forma Kwadratowa

$$\sum_{k=1}^{n} \sum_{i=1}^{n} a_{ik} y_i y_k$$

zmiennych y_1,y_2,\ldots,y_n jest określona dodatnio (ujemnie) jeżeli przybiera wartości dodatnie (ujemne) dla wszystkich $y_1,y_2,\ldots,y_n\neq 0$.

Przykład:

n=3 (dziel 2, bo liczymy dwa razy)

$$6y_1^2 + 5y_2^2 + 14y_3^2 + 4y_1y_2 + 8y_1y_3 - 2y_2y_3$$

- $a_{11} = 6, a_{22} = 5, a_{33} = 14$
- $a_{12} = a_{21} = \frac{4}{2} = 2$
- $\bullet \ \ a_{13} = a_{31} = \frac{-8}{2} = -4$
- $a_{23} = a_{32} = -1$

Sprowadźmy do postaci kanonicznej i przyrównajmy do 0.

$$0 = (y_1 - y_3)^2 + 2(y_1 + y_2 + y^3)^2 + 3(y_2 - y_3)^2 = 0$$
$$y_1 = y_2 = y_3 \dots = y_n = 0$$

Twierdzenie 5.1.1. Twierdzenie Sylvestera.

1. Warunek konieczny i dostateczny na to, aby forma (*) była określona dodatnio (ujemnie) wyraża się ciągiem nierówności:

•
$$n = 2$$
: $\det(a_{11}) > (<)0$, $\det\left(\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}\right) > (>)0$

•
$$n = 3$$
: $\det(a_{11}) > (<)0$, $\det \begin{pmatrix} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \end{pmatrix} > (<)0$

• n ... itd (pojedyńczy wyraz < i det naprzemiennie dla ujemnych)

Definicja 5.1.1. Forma kwadratowa (*).

- 1. jest nieokreślona, jeśli przybiera wartości różnych znaków i zeruje się tylko dla $y_1 = y_2 = \dots = y_n = 0$
- 2. półokreślona, jeśli przybiera wartości różnych znaków i zeruje się nie tylko dla $y_1 = y_2 = \dots = y_n = 0$

Twierdzenie 5.1.2. $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$. Niech $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ ma w otoczeniu (kuli otwartej) punktu $x_0 = (x_1^0, x_2^0, \dots, x_n^0)$ pierwsze i drugie pochodne cząstkowe ciągłe. Niech $f_{x_1}(x_0) = \frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0) = 0, f_{x_2}(x_0) = 0, \dots$ (gradient jest zero). Oznaczamy $a_{ik} = f_{x_i x_k}(x_0) = f_{x_1 x_k}(x_1^0, x_2^0, \dots x_n^0)$

1. Jeżeli forma kwadratowa

$$\sum_{k=1}^{n} \sum_{i=1}^{n} a_{ik} y_i y_k$$

jest dodatnio (ujemnie) określona, to f ma w punkcie $x_0 = (x_1^0, x_2^0, \dots, x_n^0)$ minimum (maksimum) lokalne.

- 2. Jeżeli ww. forma kwadratowa jest nieokreślona to f nie ma w punkcie $x_0 = (x_1^0, x_2^0, \dots, x_n^0)$ ekstremum.
- 3. Jeżeli ww. forma kwadratowa jest półokreślona to kryterium nic nie powie

Ilustracja twierdzenia dla $f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2$

$$f_{x_1}(x_1, x_2, x_3) = 2x_1 = 0$$

$$f_{x_2}(x_1, x_2, x_3) = 2x_2 = 0$$

$$f_{x_2}(x_1, x_2, x_3) = 2x_3 = 0$$

 $f_{x_3}(x_1, x_2, x_3) = 2x_3 = 0$ $(x_1^0, x_2^0, x_3^0) = (0, 0, 0)$ znaleźliśmy punkt podejrzany.

 $a_{11} = 2, a_{22} = 2, a_{33} = 2, a_{12} = a_{21} = a_{23} = a_{32} = a_{31} = a_{13} = 0$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

1.
$$\det(a_{11}) = 2 > 0$$

2.
$$\det \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} = 4 > 0$$

3. det
$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} = 8 > 0$$

Definicja 5.1.2. Otoczeniem punktu $P \in \mathbb{R}^n$ nazywamy dowolny zbiór otwarty U, taka, $\dot{\mathbf{z}}\mathbf{e}\ P\in U$

5.2 Jacobian funkcji

Definicja 5.2.1. Jacobian funkcji $F: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$. $F = (f_1, f_2, \dots, f_n): \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$

$$M_{F'(a)} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_1}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(a) \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_2}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n}(a) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_n}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial f_n}{\partial x_n}(a) \end{bmatrix}$$

Jacobian: $J_f(a) = \det(M_{F'(a)})$

Twierdzenie 5.2.1. (O funkcji odwrotnej) Zakładamy, że $F: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n, a \in \mathbb{R}^n$. Zakładamy, że F ma ciągłe pochodne cząstkowe w pewnym otoczeniu punktu a. Zakładamy, że $J_F(a) \neq 0$. Wówczas istnieje otoczenie U punktu a oraz V punktu F(a) oraz funkcja rózniczkowalna $\varphi: V \to U$, taka że:

$$\forall_{x \in U} (\varphi \circ F)(x) = x$$

(Przy powyższych założeniach lokalnie funkcje daje się odwrócić)

Przykład 5.2.1. (Jeden wymiar)

Weźmy $F: \mathbb{R} \to \mathbb{R}, F(x) = x^2, a > 0$

$$F'(a) = 2a, J_F(a) = 2a \neq 0$$

$$\varphi \circ F(x) = x$$

$$\varphi = \sqrt{x}$$

$$\varphi\left(F(x)\right) = \sqrt{F(x)}$$

Powyższe twierdzenie stanowi uogólnienie dla n wymiarów.

Niech $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, $f(x_0, y_0) = 0$ $\{(x,y)\in\mathbb{R}^2: f(x,y)=0\}.$ $f(x,y)=x^2+y^2-4, f:\mathbb{R}^2\to\mathbb{R}$ $x^2 + y^2 = 2$ równanie okręgu. $y=\pm\sqrt{4-x^2}$ $\varphi(t) = \sqrt{4 - x^2}$

Szukamy funkcji (istnieje $\varepsilon > 0$) $\varphi(t) : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ takiej, że:

- 1. $\varphi(x_0) = y_0$
- 2. $(\forall t \in (x_0 \varepsilon, x_0 + \varepsilon)) f(t, \varphi(t)) = 0$

Twierdzenie 5.2.2. (O funkcji uwikłanej) Jeśli pochodne cząstkowe funkcji f są ciągłe oraz $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \neq 0$ to istnieje funkcja φ .

Liczmy:

Elicziny.
$$f(t, \varphi(t)) = 0$$

$$\varphi'(t) = ??$$

$$\frac{d}{dt} (f(t, \varphi(t))) = \frac{d}{dt}(0) = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial x} \frac{d}{dt}(t) + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{d}{dt}(\varphi(t)) = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} 1 + \frac{\partial f}{\partial y} \varphi'(t) = 0$$

$$\varphi'(t) = \frac{\frac{\partial f}{\partial x}}{\frac{\partial f}{\partial x}}$$
Przypomnienie
$$\frac{d}{dt} F(x(t), y(t)) = \frac{\partial F}{\partial x} x'(t) + \frac{\partial F}{\partial y} y'(t)$$

$$\frac{d}{dt}F(x(t),y(t)) = \frac{\partial F}{\partial x}x'(t) + \frac{\partial F}{\partial y}y'(t)$$

Twierdzenie 5.2.3. $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$. Niech f ma ciągłe pochodne cząstkowe w punkcie (x_0, y_0) . Równanie płaszczyzny stycznej do wykresu funkcji f w punkcie $(x_0, y_0, f(x_0, y_0))$:

$$z - f(x_0, y_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)(x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)(y - y_0)$$

 $(z-z_0=A(x-x_0)+B(y-y_0))$ - równanie płaszczyzny przechodzącej przez (x_0,y_0,z_0)

Wykład VI 6

Mnożniki Lagrange'a

 $f,g:\mathbb{R}^2\to\mathbb{R}$ Max/Min $f(x_1,x_2)$ pod warunkiem $g(x_1,x_2)$ Np. Znaleźć Max/Min x^2+y^2 pod warunkiem xy=2

$$f(x,y) = x^2 + y^2$$

$$g(x,y) = xy - 2$$

$$\begin{split} g(x,y) &= xy - 2 \\ \Phi(x,y,\lambda) &= f(x,y) - \lambda g(x,y) = x^2 + y^2 - \lambda(xy) + 2\lambda \\ \frac{\partial \Phi}{\partial x} &= 2x - \lambda y = 0 \\ \frac{\partial \Phi}{\partial x} &= 2y - \lambda x = 0 \\ \begin{bmatrix} 2 & -\lambda \\ -\lambda & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \end{split}$$

$$\frac{\partial \Phi}{\partial x} = 2x - \lambda y = 0$$

$$\frac{\partial \Phi}{\partial x} = 2y - \lambda x = 0$$

$$\begin{bmatrix} 2 & -\lambda \\ -\lambda & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

1. det
$$\begin{bmatrix} 2 & -\lambda \\ -\lambda & 2 \end{bmatrix} \neq 0$$
, nie spełnia $xy=2$

2.
$$\det \begin{bmatrix} 2 & -\lambda \\ -\lambda & 2 \end{bmatrix} = 0$$
$$4 - \lambda^2 = 0$$
$$\lambda = \pm 2$$

3.
$$\lambda = -2$$

$$2x + 2y = 0 \iff x = -y$$

 $2x+2y=0 \iff x=-y$ W
tedy $2=(-y)y=-y^2\leqslant 0,$ nie ma ekstremów

4.
$$\lambda = 2$$

$$2x - 2y = 0 \iff x = y$$

$$x^2 = 2$$
 dwa punkty podejrzane $(\pm\sqrt{2}, \pm\sqrt{2})$

Sprawdzamy warunek dostateczny dla funkcji $f(x,y) = x^2 + y^2$

Policzmy Hessian:

$$f_{xx}(x,y) = 2, f_{xx}(\sqrt{2}, \sqrt{2}) > 0$$

 $W(\sqrt{2}, \sqrt{2}) = 4 > 0$

$$W(\sqrt{2}, \sqrt{2}) = 4 > 0$$

W punktach $(\sqrt{2}, \sqrt{2}), (-\sqrt{2}, -\sqrt{2})$ mamy minima lokalne.

Teoria (n=2)

Definicja 6.1.1. Punkt $a \in \mathbb{R}^n$ jest punktem regularnym zbioru $\{x \in \mathbb{R}^n : g(x) = 0\}$ jest g(a) = 0 oraz gradient funkcji g w punkcie a jest różny od 0.

Twierdzenie 6.1.1. Jeśli $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ ma ekstremum lokalne w punkcie $a \in \mathbb{R}^n$ pod warunkiem, że g(a) = 0, to istnieje λ , takie że $\nabla (f - \lambda g)_{x=a} = 0$ o ile a jest punktem regularnym.

Przykład:

$$f(x,y) = xy$$

$$g(x,y) = \frac{x^2}{8} + \frac{y^2}{2} - 1 = 0$$

$$\Phi(x,y,\lambda) = xy - \lambda(\frac{x^2}{8} + \frac{y^2}{2} - 1)$$

$$\frac{\partial \Phi}{\partial x} = y - \frac{\lambda x}{4} = 0$$

$$\frac{\partial \Phi}{\partial y} = x - \lambda y = 0$$

$$\begin{bmatrix} -\frac{\lambda}{4} & 1\\ 1 & -\lambda \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x\\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0\\ 0 \end{bmatrix}$$

- 1. $\det A \neq 0$ $x = y = 0,\, \mathrm{nie} \,\, \mathrm{ma} \,\, \mathrm{rozwiąza\acute{n}}$
- 2. $\det A = 0 \ (\lambda = 2 \lor \lambda = -2)$ $\lambda = 2 \implies \left(y = \frac{1}{2} x \land \frac{x^2}{8} + \frac{y^2}{2} - 1 = 0 \right)$ (2, 1), (-2, -1)
- 3. $\lambda = -2 \implies \left(y = -\frac{1}{2}x \wedge \frac{x^2}{8} + \frac{y^2}{2} 1 = 0\right)$ (2, -1), (-2, 1)

Badamy max/min:

- (a) $f(2,1) = 2 \max lok$
- (b) $f(-2, -1) = 2 \max lok$
- (c) $f(2,-1) = 2 \min lok$
- (d) $f(-2,1) = -2 \min lok$

6.2 Całka Lebesgue'a

Przedziały $a_1 \leqslant b_1, a_2 \leqslant b_2, \ldots, a_n \leqslant b_n$. $\Pi = [a_1, b_1] \times [a_2, b_2] \times \cdots \times [a_n, b_n]$ Przedział domknięty na \mathbb{R}^n .

Definicja 6.2.1. Wnętrze przedziału oznaczamy:

$$Int([a_1, b_1] \times \cdots \times [a_n, b_n]) = (a_1, b_1) \times \cdots \times (a_n, b_n)$$

Definicja 6.2.2. Niech Π, Δ będą przedziałami. Mówimy, że Π, Δ nie zachodzą na siebie i piszemy, że $\Pi \perp \Delta$ jeśli:

$$Int\Pi \cap Int\Delta = \emptyset$$

Definicja 6.2.3. Rodzina przedziałów P jest rozbiciem przedziałów Π jeśli:

1.
$$\bigcup P = \Pi$$

2.
$$\forall P, Q \in P (P \neq Q = \Longrightarrow P \perp Q)$$

Definicja 6.2.4. Vol $(\prod_{i=1}^{n} [a_i, b_i]) = \prod_{i=1}^{n} (b_1 - a_1)$

Przykład 6.2.1. 1. Vol([a, b]) = b - a

2.
$$Vol([a, b] \times [c, d]) = (b - a)(c - d)$$

3.
$$Vol([a, b] \times [c, d] \times [e, f]) = (b - a)(c - d)(e - f)$$

Twierdzenie 6.2.1. Jeśli P jest rozbiciem Π to:

$$\operatorname{Vol}(\Pi) = \sum_{p \in P} \operatorname{Vol}(p)$$

Własności:

1.
$$\Pi \subset \Delta \implies \operatorname{Vol}(\Pi) \leqslant \operatorname{Vol}(\Delta)$$

2.
$$\Pi \subset \Delta_1 \cup \Delta_2 \cup \cdots \cup \Delta_n$$
 to $Vol(\Pi) \leq \sum_{i=1}^n Vol\Delta_i$

Definicja 6.2.5. Miara zewnętrzna Lebesgue'a. Ustalamy $n, A \subseteq \mathbb{R}^n, A$ - ograniczony.

$$\lambda^*(A) = \inf \left\{ \sum \operatorname{Vol}(\pi_i) \left(\forall_i \right) \left(\pi_i \text{ jest produktem} \land A \subset \bigcup_{n \geqslant 0} \pi_n \right) \right\}$$

Oznaczamy $|A| = \lambda^*(A)$

1.
$$0 \leqslant |A| \leqslant \infty$$

$$2. A \subseteq B \implies |A| \leqslant |B|$$

3.
$$\bigcup_{n=1}^{\infty} A_n \leqslant \sum_{n=1}^{\infty} |A_n|$$

Twierdzenie 6.2.2. Π jest przedziałem:

$$\lambda^*(\Pi) = \operatorname{Vol}(\Pi)$$

Definicja 6.2.6. Zbiór $A \subseteq \mathbb{R}^n$ jest zbiorem miary 0, jeśli $\lambda^*(A) = 0$.

1.
$$n = 2$$
, $A = (a, b) \subset \mathbb{R}^2$
 $\lambda^*(B) = (b - a)2\varepsilon$
 $\lambda^*(A) = 0$

2.
$$\square \in \mathbb{R}^3$$
 jest miary zero $\lambda^*(\mathbb{Q}) = \lambda^*(\bigcup_{n \in \mathbb{N}} \{P_n\}) \leqslant \sum_{n \in \mathbb{N}} \{P_n\} = \sum_{n \in \mathbb{N}} 0 = 0$

Definicja 6.2.7. Zbiór $A \subset \mathbb{R}^n$ jest mierzalny wedug Lebesgue'a jeśli:

$$\forall Z \subseteq \mathbb{R}^n \left(\lambda^*(Z \cap A) + \lambda^*(Z \cap A^C) = \lambda^*(Z) \right)$$

Definicja 6.2.8. M_n - rodzina zbiorów mierzalnych. Miarą Lebesgue'a na M_n nazywamy funkcję:

$$\lambda(A) = \lambda^*(A)$$

Funkcje proste $A \subseteq \mathbb{R}^n$, Niech $B \subseteq A$.

$$\mathbf{1} = \begin{cases} 1 & \text{dla } x \in B \\ 0 & \text{dla } x \in A - B \end{cases}$$

Definicja 6.2.9. Niech $A \in M_n$. Funkcję prostą o nośniku A nazywamy funkcję postaci:

$$f(x) = \sum_{i=1}^{n} a_i \cdot \mathbf{1}_{A,B}(x), a_i \in \mathbb{R}$$

Gdzie $(B_i)_{i=1}^n$ jest rodziną zbiorów parami rozłącznych, mierzalnych, zawartych w A.

7 Wykład VII

Definicja 7.0.1. f prosta $f = \sum_{i=1}^{n} a_i \mathbf{1}_{A,B_i}$.

$$\int_{A} f = \sum_{i=1}^{n} i = 1^{n} a_{i} \lambda(B_{i})$$

7.1 Przykład całki Lebesgue'a

Przykład: $A \subset \mathbb{R}^m, m = 1$

$$f(x) = 1 \cdot \mathbf{1}_{A,B_1}(x) + 2 \cdot \mathbf{1}_{A,B_2}(x) + 4 \cdot \mathbf{1}_{A,B_3}(x)$$

$$\int_{A} f = 1\lambda(B_1) + 2\lambda(B_2) + 4\lambda(B_3)$$

$$D(x) = \begin{cases} 1, x \in \mathbb{Q} \cap [0, 1] \\ 0, x \in [0, 1] - \mathbb{Q} \end{cases} \quad A = [0, 1], B_1 = \mathbb{Q} \cap [0, 1], B_2 = [0, 1] - \mathbb{Q}$$

$$D(x) = 1 \cdot \mathbf{1}_{A,B_1}(x) + 0 \cdot \mathbf{1}_{A,B}$$

$$\int_{[0,1]} 1\lambda(\mathbb{Q} \cap [0,1]) + 0\lambda(B_2) = 0$$

Całkowalna w sensie Lebesgue'a, nie istnieje cała Riemanna.

Corollary: $f: \mathbb{R}^m \to \mathbb{R}, g: \mathbb{R}^m \to \mathbb{R}$. $\{x \in \mathbb{R}^n f(x) \neq g(x)\}$ jest miary zero. Wówczas g jest całkowalna: $\int_{\mathbb{R}^m} g = \int_{\mathbb{R}^m} f$

$$\int g = \int f$$

7.2 Całki wielokrotne

Całkowanie po wielu zmiennych można wykonać po kolei.

$$\int_0^1 \int_0^1 xy dx dy = \tag{1}$$

$$= \int_0^1 \left(\int_0^1 xy dx \right) dy = \tag{2}$$

$$= \int_0^1 \left(\left[\frac{x^2 y}{2} \right]_{x=0}^{x=1} \right) dy = \tag{3}$$

$$= \int_0^1 \left(\frac{y}{2}\right) dy = \left[\frac{1}{4}y^2\right]_0^1 = \tag{4}$$

$$=\frac{1}{4}\tag{5}$$

7.3 Twierdzenie Fubiniego

Twierdzenie 7.3.1. Zakładamy, że funkcja $f: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \to \mathbb{R}$ jest nieujemna lub całkowalna. Niech $x \in \mathbb{R}^n$, $y \in \mathbb{R}^m$. Dla $x \in \mathbb{R}^n$ definiujemy:

$$f_x(y) = f(x,y)$$

Wtedy:

 \bullet dla prawie wszystkich xfunkcje f_x są całkowalne

$$\bullet \ \int_{\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m} = \int_{\mathbb{R}^n} \left(\int_{\mathbb{R}^m} f \right)$$

Przykład:
$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n), y = (y_1, y_2, \dots, y_m)$$

 $\int \dots \int_{(n+m)R^n \times R^m} f(x_1, x_2, \dots, x_n, y_1, y_2, \dots, y_n) dx_1, dx_2, \dots, dy_1, dy_2, \dots, dy_n =$
 $= \int \int_{\mathbb{R}^n} \left(\int \int_{\mathbb{R}^m} f(x_1, \dots, y_n) dy_1, dy_2, \dots, dy_n \right) dx_1, dx_2, \dots, dx_n$

7.4 Suma wielokrotna

$$\sum_{k=1}^{\infty} \sum_{k=1}^{\infty} a_{ik} = A$$
$$A = \sum_{k=1}^{\infty} \left(\sum_{i=1}^{\infty} a_{ik}\right) = \sum_{i=1}^{\infty} \left(\sum_{k=1}^{\infty} a_{ik}\right)$$

Twierdzenie 7.4.1. Inna wersja twierdzenia Fubiniego.

Niech $A \subset \mathbb{R}^n, B \subseteq \mathbb{R}^m$ A, B - mierzalne, $f: A \times B \to \mathbb{R}$ - nieujemna lub całkowalna. Dla $x \in A$ definiujemy:

$$f_x(y) = f(x,y)$$

Wtedy:

- \bullet dla prawie wszystkich xfunkcje f_x są całkowalne
- $\int \int_{A \times B} f(x, y) dx dy = \int_{A} \left(\int_{B} f_{x}(y) \right) dy dx$

Funkcja dwóch zmiennych jest całkowalna jeżeli istnieje oszacowanie:

$$|f(x,y)| \leq g(x,y)$$

Prowadzący nt. powyższego "Lepiej żeby to po prostu nie było napisane"

Przykład 7.4.1.

$$\int_{[0,1]} \int_{[0,1]} \int_{[0,1]} (2x + 2y + 2z) dx dy dz$$

Rozbijmy to na całki iterowane:

$$\int_{0}^{1} \left(\int_{0}^{1} \left(\int_{0}^{1} (2x + 2y + 2z) dx \right) dy \right) dz = \tag{1}$$

$$= \int_0^1 \left(\int_0^1 \left[x^2 + (2y + 2z)x \right]_0^1 \right) dy dz = \tag{2}$$

$$= \int_0^1 \left(\int_0^1 1 + 2y + 2z dy \right) dz = \tag{3}$$

$$= \int_0^1 \left[(1+2z)y + y^2 \right]_0^1 dz = \tag{4}$$

$$= \int_0^1 (2+2z)dz = \left[2z+z^2\right]_0^1 = 3 \tag{5}$$

Integrate[2x+2y+2z,(x,0,1),(y,0,1),(z,0,1)]

$$\operatorname{vol}([a,b] \times [c,d] \times [e,f]) = \lambda_3(\dots) = \int \int \int_P 1 dx dy dz$$
$$\int \dots \int_{[0,1]^n} (x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2) dx_1 dx_2 \dots dx_n = n \frac{1}{3}$$
$$= \sum_{i=1}^{\infty} \int \dots \int_{[0,1]^2} (x_i^2) dx_1 dx_2 \dots dx_n = n \frac{1}{3}$$
$$\int_0^1 x_1^2 dx_1 = \left[\frac{x_1^2}{3}\right]_0^1 = \frac{1}{3}$$
$$(\frac{b_n^3}{3} - \frac{a_n^3}{3})(b_{n-1} - a_{n-1})(b_{n-2} - a_{n-1}) \dots (b_1 - a_1)$$

7.5 Pole koła

$$\begin{split} K &= \{(x,y): x^2 + y^2 \leqslant r^2\} \\ y &= \pm \sqrt{r^2 - x^2} \\ -r \leqslant x \leqslant r \\ -\sqrt{r^2 - x^2} \leqslant y \leqslant \sqrt{r^2 - x^2} \end{split}$$

$$\int \int 1 dx dy = \lambda(k) = \pi r^2 dx_n = \int_{-r}^r \left(\int_{-\sqrt{r^2 - x^2}}^{\sqrt{r^2 - x^2}} 1 dy \right) dx =$$

$$= \int_{-r}^r 2\sqrt{r^2 - x^2} dx = 2 \int_{-r}^r \sqrt{r^2 - x^2} dx = 2 \frac{pi}{2} r^2 = \pi r^2$$

Integrate($sqrt(r^2 - x^2), (x, -r, r)$)

$$\int_{-r}^{r} \sqrt{r^2 - x^2} = 2 \int_{0}^{r} \sqrt{r^2 - x^2} dx$$

Podstawmy x=rt, dx=rdt, zatem: $=2r^2\int_0^1\sqrt{1-t^2}dt=r^2\frac{\pi}{2}$

Przykład 7.5.1. Policzmy następującą całkę:

$$\int \int_{\Delta} (x+y) dx dy, x = 0, y = 0, x + y = 1$$

 $0 \le x \le 1, 0 \le y \le 1 - x$

zatem:

$$A = \int_0^1 \left(\int_0^1 (x+y) dy \right) dx = \frac{1}{3}$$

Obliczenia:

$$\int_0^1 \left(x(1-x) + \frac{(1-x)^2}{2} \right) dx =$$

$$= \int_0^1 (x - x^2 + \frac{1}{2} + \frac{x^2}{2} - x) dx =$$

$$= \int_0^1 \frac{1}{2} - \frac{x^2}{2} dx = \left[\frac{1}{2} x - \frac{x^3}{3} \right]_0^1 = \frac{1}{2} - \frac{1}{6} = \frac{1}{3}$$

$$A = \int_0^1 \int_0^{1-y} (x+y) dx dy$$

8 Wykład VIII

8.1 Twierdzenie o zamianie zmiennych

Twierdzenie 8.1.1. O zamianie zmiennych : $\varphi : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$ jest 1-1 i \mathbb{C}^1 (różniczkowalna i ciągłe pochodne cząstkowe) $\varphi(x_1, x_2, \dots, x_n) = (\varphi_1(x_1, x_2, \dots, x_n), \varphi_2(x_1, x_2, \dots, x_n), \dots \varphi_n(x_1, x_2, \dots, x_n))$. Rozważamy macierz Jacobiego:

$$\mathbf{J} = \begin{bmatrix} \frac{\partial \varphi_1}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial \varphi_1}{\partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial \varphi_n}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial \varphi_m}{\partial x_n} \end{bmatrix}$$

 $\det (\mathbf{J}_{\varphi(x)}) \neq 0$ Niech $f : \varphi(D) \to \mathbb{R}$ ciągła.

$$\int_{\varphi(D)}^{n} \int f(y)dy_1dy_2 \dots dy_n = \int_{D}^{n} \int f(x) \cdot \left| \det \mathbf{J}_{\varphi(x)} \right| dx_1dx_2 \dots dx_n$$

8.2 Współrzędne biegunowe

Przykład 8.2.1. Współrzędne biegunowe $(x,y) \in \mathbb{R}^2$, $x = r\cos(\alpha)$, $y = r\sin(\alpha)$ $r \in [0,\infty)$, $\alpha \in [0,2\pi]$ $\varphi(r,\alpha) = (r\cos(\alpha), r\sin(\alpha))$ $\varphi: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$

$$\mathbf{J}_{\varphi(r,\alpha)} = \begin{bmatrix} \frac{\partial \varphi_1}{\partial r} & \frac{\partial \varphi_1}{\partial \alpha} \\ \frac{\partial \varphi_2}{\partial r} & \frac{\partial \varphi_2}{\partial \alpha} \end{bmatrix}$$
$$\mathbf{J}_{\varphi(r,\alpha)} = \begin{bmatrix} \cos(\alpha) & r(-\sin(\alpha)) \\ \sin(\alpha) & r\cos(\alpha) \end{bmatrix} |\det(\mathbf{J}_{\alpha(r,\alpha)})| = |r\cos^2\alpha + r\sin^2\alpha| = |r| = r$$
$$\int_{\omega D} \int f(x,y) dx dy = \int_{D} \int f(r,\alpha) r dr d\alpha$$

Przykład 8.2.2. Pole koła o promieniu R

$$\int \int_{x^2 + y^2 \leqslant R^2} 1 dx dy =$$

Podstawmy $x = r \cos(\alpha), y = r \sin(\alpha), r$: mamy:

$$\int_{0}^{2\pi} \left(\int_{0}^{2\pi} r d\alpha \right) dr = \int_{0}^{R} 2\pi r dr = \left| \frac{2\pi r^{2}}{2} \right|_{0}^{R} = \pi R^{2}$$

$$\int \int_{r^{2} \leq R^{2}} r dr d\alpha = \int_{0}^{2\pi} \int_{0}^{R} r dr d\alpha = \int_{0}^{2\pi} \left[\frac{r^{2}}{2} \right]_{0}^{R} d\alpha = \int_{0}^{2\pi} \frac{R^{2}}{2} d\alpha = \pi R^{2}$$

Przykład 8.2.3.

$$\int_{\varphi(D)} \int f(x,y) dx dy = \int_{D} \int f(r,\alpha) r dr d\alpha$$

$$\int \int_{x^2 + y^2 \leqslant R^2} xy dx dy = \int_{r \in [0,R]} \int_{\alpha[0,2\pi]} r \cos(\alpha) r \sin(\alpha) r dr d\alpha$$

Przykład 8.2.4. D,B- jakiś przedział, $\int_D f(y)dy.$ Podstawmy $y=\varphi(x),y\in D,x\in B$

$$\int_{D} f(y)dy = \int_{B} f(\varphi(x))\varphi'(x)dx$$

$$\int_{a}^{b} (x^{+}1)^{2} dx \text{ (zob. } x^{2} + 1 = y, B = [(a^{2} + 1), (b^{2} + 1)], D = [a, b])$$

Przykład 8.2.5. Objętość elipsoidy obrotowej.

$$E: \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} \le 1$$

$$Vol(E) = \int \int \int_{E} dx dy dz$$

$$\varphi(x_1, y_1, z_1) = (x_1 a, y_1 b, z_1 c)$$

$$\mathbf{J}_{\varphi(x_1,y_1,z_1)} = \begin{bmatrix} \frac{d}{dx_1}(x_1,a) & \frac{d}{dy_1}(x_1,a) & \frac{d}{dz_1}(x_1,a) \\ \frac{d}{dx_1}(y_1,b) & \frac{d}{dy_1}(y_1,b) & \frac{d}{dz_1}(y_1,b) \\ \frac{d}{dx_1}(z_1,c) & \frac{d}{dy_1}(z_1,c) & \frac{d}{dz_1}(z_1,c) \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{J}_{\varphi(x_1,y_1,z_1)} = \begin{bmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{bmatrix}$$

$$\int \int \int_E dx dy dz = \int \int \int abc dx_1 dy_1 dz_2 = abc \int \int \int dx_1 dy_1 dz_1 = abc \operatorname{Vol}\left(K(0,0,0),1\right)$$

Oszukujemy $V = \frac{4}{3}\pi r^3$, zatem:

$$Vol = \frac{4}{3}abc\pi$$

Przykład 8.2.6. Error function.

$$\int_0^\infty e^{-x^2} = \frac{\sqrt{\pi}}{2}, \mathbb{R}^+ \in [0, \infty)$$

$$\left(\int_0^\infty e^{-x^2} dx\right) \left(\int_0^\infty e^{-y^2} dy\right) = \tag{1}$$

$$= \left(\int_{\mathbb{R}^+} e^{-x^2} dx \right) \left(\int_{\mathbb{R}^+ e^{-y^2}} dy \right) = \tag{2}$$

$$= \int \int_{\mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+} e^{-x^2} e^{-y^2} dx dy = \tag{3}$$

$$= \int_{\mathbb{R}^+} \left(\int_{\mathbb{R}^+} e^{-x^2} e^{-y^2} dx \right) dy = \tag{4}$$

$$= \int_{\mathbb{R}^+} e^{-y^2} \left(\int_{\mathbb{R}^+} e^{-x^2} dx \right) dy =$$
 (5)

$$= \int \int_{r \in [0,\infty]} e^{-r^2} r d\alpha dr \tag{6}$$

$$=\frac{\pi}{2}\int_0^\infty e^{-r^2}rdr = \tag{7}$$

$$\left| \frac{\pi}{2} \frac{-e^{-r^2}}{2} \right|_0^\infty = \frac{\pi}{4} \tag{8}$$

(9)

Następnie:

$$\int_0^\infty \int_0^{\frac{\pi}{2}} e^{-r^2} r d\alpha dr = \tag{1}$$

$$= \int_0^\infty e^{-r^2} r \int_0^{\frac{\pi}{2}} d\alpha =$$
 (2)

$$= \int_0^\infty e^{-r^2} \cdot r \frac{\pi}{2} \tag{3}$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx = \tag{4}$$

$$=\sqrt{\pi}\tag{5}$$

8.3 Współrzędne walcowe

Przykład 8.3.1. Współrzędne walcowe $(x,y,z) \in \mathbb{R}^3, \ x=r\cos(\alpha), \ y=r\sin(\alpha), \ z=z$ $r \in [0,\infty), \ \alpha \in [0,2\pi], \ z \in \mathbb{R}$

$$\varphi(r, \alpha, z) = (r\cos(\alpha), r\sin(\alpha), z)$$

$$\mathbf{J}_{\varphi(r,\alpha,z)} = \begin{bmatrix} \cos(\alpha) & r(-\sin(\alpha)) & 0\\ \sin(\alpha) & r\cos(\alpha) & 0\\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$|\det(\mathbf{J}_{\varphi(r,\alpha,z)})| = |1\left(r\cos^{2}\alpha + r\sin^{2}\alpha\right)|$$

 $|\det(\mathbf{J}_{\varphi(r,\alpha,z)})| = |1\left(r\cos^2\alpha + r\sin^2\alpha\right)| = |r| = r$ $\iint \int_K f(x,y,z) dx dy dz = \iint \int_K f(r,\alpha,z) r dr d\alpha dz$

Przykład 8.3.2. Objętość walca (o promieniu R i wysokości H):

$$Vol(W) = \int \int \int_{W} dx dy dz = \int \int \int_{W} r dr d\alpha dz =$$

$$\int_0^{2\pi} \int_0^R \int_0^H r dr d\alpha dz = \left(\int_0^{2\pi}\right) \left(\int_0^R r dr\right) \left(\int_0^H 1 dz\right) = \pi R^2 H$$

Przykład 8.3.3. Wielokrotnie zastosujmy twierdzenie Fubiniego:

$$\int\int\int_{x\in A,y\in B,z\in C}f(x)g(x)h(z)dxdydz = \left(\int_Af(x)dx\right)\left(\int_Bg(y)dy\right)\left(\int_Ch(z)dz\right)$$

Przykład 8.3.4. Weźmy punkt P(x,y,z). Θ - kąt z osią OZ. $\cos\Theta = \frac{z}{r} \Longrightarrow z = r\cos\Theta, \sin\Theta = \frac{\mathrm{rzut}}{r} \Longrightarrow \mathrm{rzut} = r\sin\Theta$ $\cos\alpha = \frac{x}{r\sin\Theta}, \sin\alpha = \frac{y}{r\sin\Theta}$ $z = r\cos\Theta, x = r\sin\Theta, y = r\sin\Theta\sin\alpha, \, \alpha \in (0,2\pi), \, \Theta \in (0,\pi)$ Sa to współrzedne sferyczne.

 $\begin{aligned} \mathbf{Twierdzenie\ 8.3.1.} & \text{ (prawdopodobnie) Wsp\'o}hrz\'edne \text{ sferyczne } (x,y,z) \in \mathbb{R}^3, x = r \sin \Theta \cos \alpha, \\ y = r \sin \Theta \sin \alpha, z = r \cos \Theta \\ r \in [0,\infty), \ \alpha \in [0,2\pi], \ \Theta \in [0,\pi] \\ \varphi(r,\alpha,\Theta) = & (r \sin \Theta \cos \alpha, r \sin \Theta \sin \alpha, r \cos \Theta) \\ \mathbf{J}_{\varphi(r,\alpha,\Theta)} = & \begin{bmatrix} \sin \Theta \cos \alpha & r \cos \Theta \cos \alpha & -r \sin \Theta \sin \alpha \\ \sin \Theta \sin \alpha & r \cos \Theta \sin \alpha & r \sin \Theta \cos \alpha \\ \cos \Theta & -r \sin \Theta & 0 \end{bmatrix} \\ |\det(\mathbf{J}_{\varphi(r,\alpha,\Theta)})| = & |r^2 \sin^2 \Theta \cos \Theta \cos^2 \alpha + r^2 \sin^2 \Theta \cos \Theta \sin^2 \alpha + r^2 \sin^2 \Theta \sin^2 \alpha \sin^2 \Theta + r^2 \cos^2 \Theta \sin^2 \Theta \cos^2 \alpha + r^2 \cos^2 \Theta \sin^2 \Theta \cos^2 \Theta \right| = r^2 \sin \Theta \\ & \int \int_K f(x,y,z) dx dy dz = \int \int \int_K f(r,\alpha,\Theta) r^2 \sin \Theta dr d\alpha d\Theta \end{aligned}$

9 Wykład IX

9.1 Współrzędne sferyczne

$$z = r\cos(\Theta), \Theta \in [0, \pi]$$

$$y = r\sin(\Theta)\sin(\alpha), \alpha \in [0, 2\pi)$$

$$x = r\sin(\Theta)\cos(\alpha)r \in [0, \infty)$$

Jakobian
$$J_{\alpha} = (r, \alpha, \Theta) = r^2 \sin(\Theta)$$
 Zapisane współrzędne:
$$\frac{d}{dr}(r\sin(\Theta)\cos(\alpha)), \frac{d}{d\alpha}(r\sin(\Theta)\cos(\alpha)), \frac{d}{d\Theta}(r\sin(\Theta)\cos(\alpha))$$

$$\frac{d}{dr}(r\sin(\Theta)\sin(\alpha)), \frac{d}{d\alpha}(r\sin(\Theta)\sin(\alpha)), \frac{d}{d\Theta}(r\sin(\Theta)\sin(\alpha))$$

 $\varphi(r, \alpha, \Theta) = (r\sin(\Theta)\cos(\alpha), r\sin(\Theta)\sin(\alpha), r\cos(\Theta))$

$$\frac{d}{dr}(r\cos(\alpha)), \frac{d}{d\alpha}(r\cos(\Theta)), \frac{d}{d\Theta}(r\cos(\Theta))$$

$$\int \int \int_{\varphi(D)} f(x,y,z) dx dy dz = \int \int \int_{D(r,\alpha,\Theta)} f(r\sin\Theta\cos\alpha,r\sin\Theta\sin\alpha,r\cos\Theta) r^2 \sin\Theta dr d\alpha d\Theta$$

Objętość kuli $K_3((0,0,0),R)$ o promieniu R.

$$\int \int \int 1 dx dy dz = \tag{1}$$

$$\int \int \int_{r \in [0,R]} r^2 \sin \Theta dr d\alpha d\theta = \tag{2}$$

$$\int \left(\int \left(\int r^2 \sin \Theta dr \right) d\alpha \right) d\Theta = \tag{3}$$

$$\int_0^\pi \left(\int_0^{2\pi} \left(\frac{R^3}{3} \sin \Theta \right) d\alpha \right) d\Theta = \tag{4}$$

$$\int_0^\pi \left(\frac{2\pi R^3}{3}\sin\Theta\right)d\Theta = \tag{5}$$

$$\frac{2\pi R^3}{3}(-\cos\Theta)|_0^{\pi} = \tag{6}$$

$$\frac{4}{3}\pi R^3\tag{7}$$

Objętość n-wymiarowej kuli $K_n=\{(x_1,x_2,\ldots,x_n)\in\mathbb{R}^n,x_1^2+x_2^2+\cdots+x_n^2\leqslant r^2\}$ Miara Lebesgue'a $\lambda(K_1)=2r,\lambda(K_2)=\pi r^2,\lambda(K_3)=\frac{4}{3}\pi r^3$

$$\lambda(K_n) = \frac{\pi^{\frac{n}{2}} r^n}{\Gamma(\frac{n}{2} + 1)}$$

Gdzie $\Gamma(a) = \int_0^\infty t^{a-1} e^{-t} dt$, $\Gamma(a+1) = a\Gamma(a)$, $\Gamma(a+1) = a!$

9.2 Funkcja Beta

Niech a, b > 0:

$$B(a,b) = \int_0^1 x^{a-1} (1-x)^{b-1} dx$$

$$B(a,b) = \frac{\Gamma(a)\Gamma(b)}{\Gamma(ab)}$$

Policzmy:

$$\Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = \sqrt{\pi}$$

$$\Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = \int_0^\infty t^{-\frac{1}{2}} e^{-t} dt = \tag{1}$$

Podstawmy
$$t = s^2, dt = 2sds$$
, mamy: (2)

$$=2\int_{0}^{\infty} e^{-s^{2}} ds = 2\frac{\sqrt{\pi}}{2} = \sqrt{\pi}$$
 (3)

Pokażmy, że faktycznie:

$$\lambda(K_n) = \frac{\pi^{\frac{n}{2}} r^n}{\Gamma(\frac{n}{2} + 1)}$$

D-d. Indukcja po n:

1.
$$n = 1$$
: $\lambda(K_1) = \frac{\pi^{\frac{1}{2}}r}{\Gamma(\frac{3}{2})} = 2r$ super

2. $n_0 = n$. Popatrzmy na K_{n+1} :

$$x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_{n+1}^2 \leqslant r^2 \tag{1}$$

$$x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2 \leqslant r^2 - x_{n+1}^2 = \left(\sqrt{r^2 - x_{n+1}^2}\right)$$
 (2)

Wyznaczmy $\lambda(K_{n+1})$:

$$\lambda(K_{n+1}) = \int_{-r}^{r} \left(\int \cdots \int_{K_{x_1, x_2, \dots, x_n}} dx_1 dx_2 \dots dx_n \right) dx_{n+1} \tag{1}$$

$$= \int_{-r}^{r} \frac{\pi^{\frac{n}{2}} \left(\sqrt{r^2 - x_{n+1}^2}\right)^n}{\Gamma(\frac{n}{2} + 1)} \tag{2}$$

$$= \frac{\pi^{\frac{n}{2}}}{\Gamma(\frac{n}{2}+1)} \int_{-r}^{r} (r^2 - x_{n+1}^2)^{\frac{n}{2}} dx_{n+1}$$
 (3)

Podstawmy
$$x_{n+1} = rt, dx_{n+1} = rdt, \text{ mamy:}$$
 (4)

$$= \frac{\pi^{\frac{n}{2}}}{\Gamma(\frac{n}{2}+1)} r^{n+1} \int_{-1}^{1} (1-t^2)^{\frac{n}{2}} dt$$
 (5)

$$=\frac{2r^{n+1}\pi^{\frac{n}{2}}}{\Gamma(\frac{n}{2}+1)}\int_0^1 (1-t^2)^{\frac{n}{2}}dt\tag{6}$$

Podstawmy
$$t^2 = y, dy = 2tdt$$
 (7)

$$=\frac{2r^{n+1}\pi^{\frac{n}{2}}}{\Gamma(\frac{n}{2}+1)}\int_0^1 (1-y)^{\frac{n}{2}-1+1}y^{-\frac{1}{2}}dy \tag{8}$$

$$=\frac{2r^{n+1}\pi^{\frac{n}{2}}}{\Gamma(\frac{n}{2}+1)}B\left(\frac{n}{2}+1,\frac{1}{2}\right) \tag{9}$$

$$= \frac{2r^{n+1}\pi^{\frac{n}{2}}}{\Gamma(\frac{n}{2}+1)} \cdot \frac{\Gamma(\frac{n}{2}+1)\Gamma(\frac{1}{2})}{\Gamma(\frac{n}{2}+1+\frac{1}{2})}$$
(10)

$$=\frac{r^{n+1}\pi^{\frac{n}{2}}\sqrt{\pi}}{\Gamma(\frac{n+1}{2}+1)}\tag{11}$$

$$= \frac{r^{n+1}\pi^{\frac{n+1}{2}}}{\Gamma(\frac{n+1}{2}+1)} \quad \Box \tag{12}$$

9.3 Symplesks

$$S_n = \{(x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n, x_1 + x_2 + \dots + x_n \leqslant a, x_1, x_2, \dots, x_n \geqslant 0\}$$
$$\lambda S_n = \frac{a^n}{n!}$$

D-d. indukcyjny:

1.
$$n = 1, 0 \le x_1 \le a, \lambda(S_1) = a$$

2.
$$\lambda(S_n) = \frac{a^n}{n!}$$

$$\lambda(S_{n+1}) = \tag{1}$$

$$= \int \int dx_1 dx_2 \dots dx_{n+1} \tag{2}$$

$$= \int_0^a \frac{(a - x_{n+1})^n}{n!} dx_{n+1} \tag{3}$$

$$J_0 \qquad n!$$

$$= \frac{(-1)(a - x_{n+1})^{n+1}}{(n+1)!} \Big|_0^a \qquad (4)$$

$$= \frac{a^{n+1}}{(n+1)!} \qquad (5)$$

$$=\frac{a^{n+1}}{(n+1)!}$$
 (5)

Definicja 9.3.1. Splot funkcji. Dla odpowiednich funkcji $f,g:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ definiujemy splot:

$$(f * g)(x) = \int \cdots \int_{\mathbb{R}^n} f(t)g(x-t)dt_1dt_2 \dots dt_n$$

Dla
$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n), t = (t_1, t_2, \dots, t_n), x - t = (x_1 - t_1, x_2 - t_2, \dots, x_n - t_n)$$

Wstęp do równań różniczkowych

Przykład równania różniczkowego:

$$m'(t) = (-1)k \cdot m(t)$$

Rozwiązanie - każda funkcja postaci:

$$m(t) = Ce^{-kt}$$

Zobaczmy:

$$m'(t) = C(-k)e^{-kt} = (-k)m(t)$$

Krzywe całkowe równania różniczkowego 9.5

Wykres :cry:

Równania różniczkowe z warunkiem początkowym

$$\begin{cases} m'(t) = (-k)m(t) \\ m(t_0) = m_0 \end{cases}$$

Rozwiazanie: $m(t) = m_0 e^{-k(t-t_0)}$

Wykład X 10

Równanie różniczkowe

Definicja 10.1.1. (Równanie różniczkowe) Zwyczanje pierwszego rzędu:

$$y' = f(t, y)$$

Ogólne:

$$F(t, y, y') = 0$$

Definicja 10.1.2. y(t) jest rozwiązaniem rr. y'=f(t,y) na przedziale (a,b) jeśli: y'(t) istnieje na przedziale (a,b):

$$y'(t) = f(t, y(t))$$

Definicja 10.1.3. Wykres rozwiązania rr. to jego krzywa całkowa.

Przykład 10.1.1. Rozwiążmy RR:

1. $y(t) = \frac{1}{1+t}$ jest rozwiązaniem rr. $y' + 2ty^2 = 0$ na \mathbb{R}

$$y'(t) = ((1+t^2)^{-1})' = (-1)2t(1+t^2)^{-2} = \frac{-2t}{(1+t^2)^2}$$
 (1)

$$2ty^2(t) = \frac{2t}{(1+t^2)^2} \tag{2}$$

$$y'(t) + 2ty^2(t) = 0 (3)$$

Jak widać rozwiązanie działa.

2. $y(t) = \ln(t)$ jest rozwiązaniem rr. $y' = e^{-y}$ na $(0, \infty)$.

$$y'(t) = \frac{1}{t} \tag{1}$$

$$e^{-\ln(t)} = \frac{1}{e^{\ln(t)}} = \frac{1}{t}$$
 (2)

10.2 Równanie różniczkowe z warunkiem

Definicja 10.2.1. Równanie różniczkowe wraz z warunkiem $y(t_0) = y_0$ nazywamy zagadnieniem początkowym. Mówimy, że y(t) jest rozwiązaniem zagadnienia początkowego, jeżeli jest rozwiązaniem równania różniczkowego y'(t) = f(t,y) na pewnym przedziałe zawierającym punkt t_0 i spełnia warunek $y(t_0) = y_0$:

$$\begin{cases} y'(t) = f(t, y(t)) \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$$

Definicja 10.2.2. RR, które można zapisać w postaci:

$$y'(t) = g(t)h(y)$$

nazywamy rr. o zmiennych rozdzielonych.

Zakładamy, że funkcje g(t), h(y) są ciągłe oraz $h(y) \neq 0$ dla każdego y. Wówczas całka rr. o rozdzielonych zmiennych dana jest wzorem:

$$\int \frac{dy}{h(y)} = \int g(t)dt + C$$

$$(y'(t) = \frac{dy}{dt})$$
 D-d.

$$\frac{dy}{dt} = g(t)h(y) \tag{1}$$

$$\frac{1}{h(y)}dy = g(t)dt \tag{2}$$

$$\int \frac{dy}{h(y)} = \int g(t)dt + C \quad \Box \tag{3}$$

Jeżeli h(y)=0 dla pewnego y_0 to funkcja stała $y(t)=y_0$ jest jednym z rozwiązań rr. y'(t)=g(t)h(y). $y'=0, h(y(t))=h(y_0)=0$ \square

Przykład 10.2.1.

$$(1 + e^y)yy' = e^t$$

$$y' = e^t \frac{1}{(1 + e^y)y} \tag{1}$$

$$(1 + e^y)y\frac{dy}{dt} = e^t (2)$$

$$(1 + e^2)ydy = e^t dt (3)$$

$$\int (1+e^y)ydy = \int e^t dt + C \tag{4}$$

$$\int (y + ye^y)dy = \int e^t dt + C \tag{5}$$

$$\frac{y^2}{2} + \int ye^y dt = e^t + C \tag{6}$$

$$\frac{y^2}{2} + e^y(y-1) = e^t + C \tag{7}$$

Metodami elementarnymi rozwikłanie tej funkcji jest niemożliwe. Wyjdzie prawdopodobnie specjalna funkcja d'Alemberta. Wobec tego, w tym przypadku nie trzeba tego rozwikływać do funkcji y(t)

Twierdzenie 10.2.1. Zakładamy, że funkcje g(t), h(y) są ciągłe odpowiednio na przedziałach (a,b), (c,d) oraz $h(y) \neq 0$. dla każdego $y \in (c,d)$. Niech $t_0 \in (a,b), y_0 \in (c,d)$. Wówczas zagadnienie początkowe:

$$\begin{cases} y' = g(t)h(y) \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$$

Ma dokładnie jedno rozwiązanie.

10.3 Równiaine różniczkowe jednorodne

Definicja 10.3.1. RR, które można zapisać w postaci:

$$y' = f\left(\frac{y}{t}\right)$$

nazywamy rr. jednorodnym.

Przykład 10.3.1. $y' = f\left(\frac{y}{t}\right)$ Przykład:

$$tyy' = y^2 - t^2 \tag{1}$$

$$y' = \frac{x}{y} - \frac{1}{\frac{y}{t}} \tag{2}$$

$$f(u) = u - \frac{1}{u} \tag{3}$$

Równanie różniczkowe o rozdzielonych zmiennych 10.4

FAKT. Jeżeli f(u) = u, to rr. jednorodne przyjmuje następującą postać:

$$y' = \frac{y}{t}$$

jest to rr. o rozdzielonych zmiennych, którego rozwiązanie dane jest wzorem:

$$y(t) = Ct$$

D-d.

$$y' = \frac{y}{t} \tag{1}$$

$$\frac{dy}{dt} = \frac{y}{t} \tag{2}$$

$$\frac{dy}{dt} = \frac{y}{t} \tag{2}$$

$$\frac{dy}{y} = \frac{dt}{t} \tag{3}$$

$$\int \frac{dy}{y} = \int \frac{dt}{t} + C \tag{4}$$

$$ln(|y|) = ln(|t|) + C$$
(5)

$$|y| = e^{\ln|t| + C} \tag{6}$$

$$|y| = |t|e^C, e^C \in \mathbb{R}^+ \tag{7}$$

$$y = e^C t \lor y = (-e^C)t \tag{8}$$

$$y(t) = C_1 t, C_1 \in \mathbb{R} - \{0\}$$
(9)

10.5 Równanie różniczkowe przez zamianę zmiennych

Twierdzenie 10.5.1. RR. jednorodne przez zamianę zmiennych y=ut:

$$y(t) = u(t)t$$

Sprowadzamy do równania różniczkowego o zmiennych rozdzielonych:

$$y' = f\left(\frac{y}{t}\right) \tag{1}$$

$$y = ut (2)$$

$$y' = u't + u(t)' = u't + u$$
 (3)

$$u't + u = f(u) (4)$$

$$u't = f(u) - u \tag{5}$$

$$\frac{du}{dt}t = f(u) - u \tag{6}$$

$$\frac{du}{f(u) - u} = \frac{dt}{t} \tag{7}$$

$$\int \frac{du}{f(u) - u} = \int \frac{dt}{t} \tag{8}$$

Przykład 10.5.1.

$$ty' = t + y \tag{1}$$

$$y' = 1 + \frac{y}{t} \tag{2}$$

$$f(\frac{y}{t}) = 1 + \frac{y}{t} \tag{3}$$

podstawmy
$$y = ut, y' = u't + u \cdot 1$$
 (4)

$$ty' = u't + u \tag{5}$$

$$t + y = t + ut (6)$$

$$u't^2 + ut = t + ut \tag{7}$$

$$u't^2 = t (8)$$

$$\frac{du}{dt} = \frac{1}{t} \tag{9}$$

$$du = \frac{1}{t}dt\tag{10}$$

$$\int du = \int \frac{dt}{t} \tag{11}$$

$$u(t) = \ln|t| + C \tag{12}$$

Kolejno: $x(t) = t (\ln |t| + C)$

Twierdzenie 10.5.2. Zakładamy, że funkcja g(u) jest ciągła na (a,b) oraz dla każdego $u \in (a,b), g(u) \neq u$. Wówczas zagadnienie początkowe:

$$\left\{ y' = g\left(\frac{y}{t}\right)y(t_0) = y_0 \right.$$

 $a < \frac{y_0}{t_0} < b$ ma dokładnie jedno rozwiązanie.

10.6 Równanie róniczkowe liniowe

Definicja 10.6.1. RR, które można zapisać w postaci:

$$y' + p(t)y = q(t)$$

Nazywamy równaniem liniowym pierwszego rzędu. Jeżeli $q(t) \neq 0$ to równanie różniczkowe jest równaniem różniczkowym liniowym niejednorodnym. Jeżeli q(t)=0: y'+p(t)=0 jest równaniem różniczkowym liniowym jednorodnym.

Przykład 10.6.1.

$$y' + p(t)y(t) = 0 (1)$$

$$\frac{dy}{dt} = -p(t)y(t) \tag{2}$$

$$\frac{dy}{y} = -p(t)dt\tag{3}$$

$$\int \frac{dy}{y} = \int -p(t)dt \tag{4}$$

$$ln |y| = \int -p(t)dt + C$$
(5)

$$|y| = e^{\int -p(t)dt}e^c \tag{6}$$

$$|y| = e^{\int -p(t)dt}e^{c}$$

$$y = \pm e^{C}e^{\int -p(t)dt}$$

$$y(t) = c_{1}e^{\int -p(t)dt}$$
(8)

$$y(t) = c_1 e^{\int -p(t)dt} \tag{8}$$

Przykład 10.6.2. $y' + ty = 0 \implies y(t) = c_1 e^{\int -t dt} = c_1 e^{-\frac{t^2}{2}}$