

Disclaimer: Det är inte säkert att något stämmer!

Avstånd mellan två punkter $P=(x_0, y_0, z_0)$ & $Q=(x_1, y_1, z_1)$: $d = \sqrt{(x_1-x_0)^2 + (y_1-y_0)^2 + (z_1-z_0)^2}$

Partiklar, kurvor, osv
Given $\vec{r}(t)$ bestäm hastigheten generellt, samt i en given punkt, accelerationen samt kurvans längd.

Hastigheten: $\frac{d}{dt} \vec{r}(t)$, Sätt in punkt om given.

Accelerationen: $\frac{d^2}{dt^2} \vec{r}(t)$

Fart: $|\vec{v}(t)| = v = \sqrt{(v_x)^2 + (v_y)^2 + (v_z)^2}$

Längd: $s(t) = \int \sqrt{\left(\frac{dx}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dy}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dz}{dt}\right)^2} dt$

Parametrisera en kurva: Här kan det ofta handla om att känna igen saker
Ex: $x^2 + 2x = 8 - y^2$ kan skrivas om som $(x+1)^2 + y^2 = 3^2$ mha kvadratkomplettering och sen ska man inse att det är en cirkel med radie 3 och parametrisera det som: $x = 3\cos(t) - 1$
 $y = 3\sin(t)$

Annars kan en uppgift vara att bestämma skärningskurvan mellan två saker.

Ex: $x+y=1$ & $z=x^2+y^2$

Här chansar man och sätter $x=t \Rightarrow y=1-t \Rightarrow z=t^2+(1-t)^2$
Vilket inte var så blödigt ändå. Vi får $\vec{r}(t) = t\hat{i} + (1-t)\hat{j} + (t^2+2t+1)\hat{k}$

Om en tangentvektor efterfrågas menas $T = (x'(t), y'(t), \dots)$ och
Om den ska vara av enhetslängd ges den av $\frac{\vec{r}}{|\vec{r}|} = \hat{r}$.

Kritiska punkter

För att hitta och klassificera dessa kritiska punkter till $f(x,y)$
beräknar vi $\nabla f = 0$. Lös ekvationssystemet $\begin{cases} f_x = 0 \\ f_y = 0 \end{cases}$ för att finna x och y . Nu har du förhoppningsvis dina punkter.

Beräkna nu $f_{11}, f_{12}, f_{21}, f_{22}$ och sätt in dem i din hessianmatris
 $H = \begin{bmatrix} f_{11} & f_{12} \\ f_{21} & f_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A & B \\ B & C \end{bmatrix}$

Stoppa in dina punkter, en i taget, och beräkna $B^2 - AC$.

Då gäller: $B^2 - AC < 0$, $A > 0 \Rightarrow$ lokalt min

$B^2 - AC > 0 \Rightarrow$ lokalt max

$B^2 - AC = 0 \Rightarrow$ Sadelpunkt

$B^2 - AC = 0 \Rightarrow$ ingen info

Taylorpolynom

eller

Första ordningens Taylorapproximation ges av:

$$P_1(x, y) = f(a, b) + f_1(a, b)(x-a) + f_2(a, b)(y-b)$$

$$P_1(a+h, b+k) = f(a, b) + f_1(a, b)h + f_2(a, b)k$$

Andra ordningens Taylorapproximation ges av:

$$P_2(x, y) = f(a, b) + f_1(a, b)(x-a) + f_2(a, b)(y-b) + \frac{1}{2}(f_{11}(a, b)(x-a)^2 + 2f_{12}(a, b)(x-a)(y-b) + f_{22}(a, b)(y-b)^2)$$

$$P_2(a+h, b+k) = f(a, b) + f_1(a, b)h + f_2(a, b)k + \frac{1}{2}(f_{11}(a, b)h^2 + 2f_{12}(a, b)hk + f_{22}(a, b)k^2)$$

Tangentplan

Om tangentplanet till en funktionsytta söks ges $Z = f(x, y)$
och någon $(a, b, f(a, b))$. Då finnes Z gm:

$$f_1(a, b)(x-a) + f_2(a, b)(y-b) - (Z - f(a, b)) = 0$$

Ges istället en nivåytta: $f(x, y, z) = C$ ges svaret av:

$$\nabla f(a, b, C) \cdot (x-a, y-b, z-C) = 0$$

Riktningsderivata

Riktningsderivatan ges av $\nabla f \cdot \vec{u}$ där \vec{u} är en rikningsvektor
Samt enhetsvektor.

Kedjeregeln

Visas enklast mha ett exempel

$$\frac{\partial}{\partial s} f(x,y) \text{ där } f(x,y) = e^{xy}, x = s^2, y = \sin(s)t^2$$
$$\frac{\partial}{\partial s}(f(x,y)) = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial s} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial s} = y e^{xy} \cdot 2s + x e^{xy} \cdot 2t \cos(s)$$

Facit brukar tycka att det är okej att svava i blandad form med x, y, s och t .

Största/Minsta Värde

Först behöver vi hitta ev kritiska punkter. Det har vi sett hur man gör ovan.

Om vi ombeds beräkna de största/minsta värdena som antas av f i ett kvadratiskt område $a \leq x \leq b, c \leq y \leq d$ tar vi först och kollar om vår punkt finns i området. Om så är fallet är denna en kandidat (lägg f (punkten) i banken).

Sen fixerar vi först x i $f(x,y)$ till a resp b . Vi kallar $f(a,y) = g(y)$. För att hitta max/min för g sätta $g'(y)=0$ och det y -värde som ges är y -värdet i den punkten. $g(\text{det värdet})$ är ytterligare en kandidat.

Gör om för $f(b,y), f(x,c), f(x,d)$ och lägg samtliga i banken. Jämför värdena för att hitta största resp minsta värdena.

Jacobimatrizen

Om vi har en funktion $f(x,y,z) = (u(x,y,z)i + v(x,y,z)j + w(x,y,z)k)$ och kallar de olika komponenterna u, v, w så är Jacobimatrizen $D_f = \begin{pmatrix} u_x & u_y & u_z \\ v_x & v_y & v_z \\ w_x & w_y & w_z \end{pmatrix}$

Approximationsproblem

Bestäm ett approximativt värde för en funktion mha Jacobimatrissen. Ex: $f(1,1,1) = f(1,2) + D_f(1,2) \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$

Lagrange

Given en funktion f med bivillkor g . Då söker vi lösningen till $L(x,y,\dots, \lambda) = f + \lambda g$

Derivera L map $x, y, \dots, \lambda \Rightarrow L_x, L_y, \dots, L_\lambda$. Lös ekv systemet för att hitta tänkbara punkter. Sätt in punktarna i f för att se största resp minsta värde.