

ریاضی عمومی ۲

ارائه دهنده:

دکتر داریوش کیانی

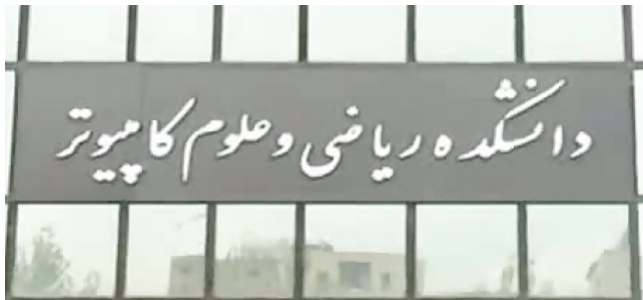
دانشکده ریاضی و علوم کامپیوتر

دانشگاه صنعتی امیرکبیر

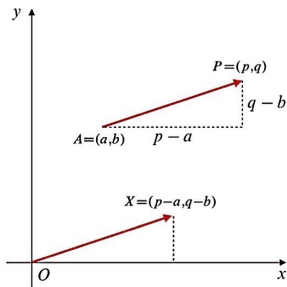


طرح درس

- | | | | |
|---|---|----|--------------------------------|
| ۱ | یادآوری هندسه تحلیلی در \mathbb{R}^2 و \mathbb{R}^3 | ۹ | کاربردهای مشتقات جزئی |
| ۲ | توابع برداری و خم‌ها (منحنی‌ها) | ۱۰ | انتگرال دوگانه |
| ۳ | معرفی توابع چندمتغیره | ۱۱ | انتگرال سه‌گانه |
| ۴ | حد و پیوستگی | ۱۲ | انتگرال روی خم (یا انتگرال خط) |
| ۵ | مشتقات جزئی | ۱۳ | انتگرال روی سطح |
| ۶ | مشتق‌پذیری | ۱۴ | قضایای دیورژانس و استوکس |
| ۷ | مشتق جهتی | ۱۵ | مقدمه‌ای بر جبرخطی |
| ۸ | توابع ضمنی | | |



یادآوری هندسه تحلیلی در فضای دوبعدی \mathbb{R}^2 و سه بعدی \mathbb{R}^3



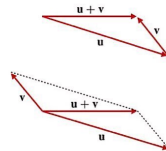
بردار با نقطه ابتدایی A
و نقطه انتهایی P :

جمع برداری:

$$\vec{u} = \overrightarrow{(x_1, y_1)}$$

$$\vec{v} = \overrightarrow{(x_2, y_2)}$$

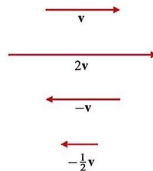
$$\vec{u} + \vec{v} = \overrightarrow{(x_1 + x_2, y_1 + y_2)}$$



ضرب اسکالر:

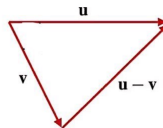
$$t \in \mathbb{R}, \quad \vec{v} = \overrightarrow{(x_1, y_1)}$$

$$t\vec{v} = \overrightarrow{(tx_1, ty_1)}$$



تفاضل بردارها:

$$\vec{u} - \vec{v} = \vec{u} + (-\vec{v})$$



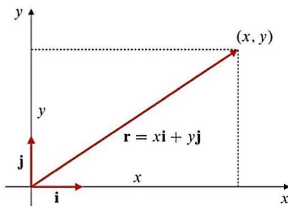
فاصله دو نقطه $P_0 = (x_0, y_0)$ و $P_1 = (x_1, y_1)$:

$$|P_0P_1| = \sqrt{(x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2}$$

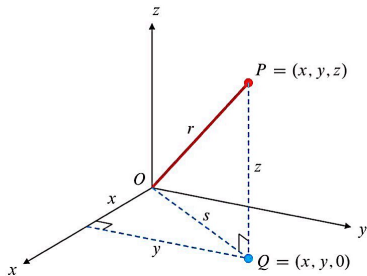
$$|tu| = |t||u|$$

بردار یکه برداری است که طول آن برابر ۱ است. مثل i, j و $\left(-\frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{\sqrt{2}}{2}\right)$.
اگر $\vec{v} \neq 0$ ، آنگاه $\hat{v} = \frac{1}{|\vec{v}|}\vec{v}$ برداری یکه است.

$$\vec{r} = (\overrightarrow{x}, \overrightarrow{y}) = x \underbrace{(\overrightarrow{1}, \overrightarrow{0})}_i + y \underbrace{(\overrightarrow{0}, \overrightarrow{1})}_j$$



یک نقطه مانند P با سه مؤلفه، در \mathbb{R}^3 و بردار مکان آن، یعنی r مطابق شکل است.



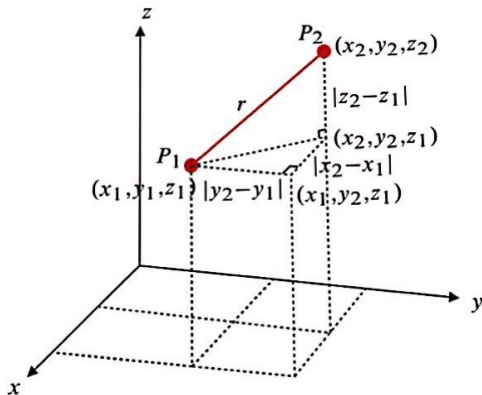
جمع برداری و ضرب اسکالر در \mathbb{R}^3 به صورت زیر است:

$$(x_1, y_1, z_1) + (x_2, y_2, z_2) = (x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2).$$

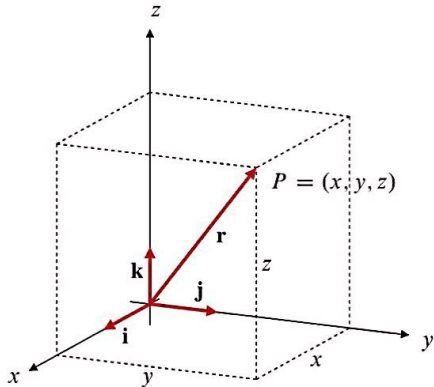
$$t(x, y, z) = (tx, ty, tz); \quad t \in \mathbb{R}$$

فاصله دو نقطه P_1 و P_2 (مانند شکل) در \mathbb{R}^3 عبارتست از:

$$|\overrightarrow{P_1P_2}| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$$



در \mathbb{R}^3 ، مطابق شکل، بردارهای یکه \vec{i} ، \vec{j} و \vec{k} را داریم:



$$\vec{i} = (1, 0, 0)$$

$$\vec{j} = (0, 1, 0)$$

$$\vec{k} = (0, 0, 1)$$

$$P = xi + yj + zk$$

مثال:

$$\begin{cases} \vec{u} = i - j + 2k \\ \vec{v} = j - k \end{cases}$$

$$\vec{u} + \vec{v} = i + k$$

$$-2\vec{v} = -2j + 2k$$

$$|\vec{u}| = \sqrt{6}$$

$$\hat{v} = \frac{1}{\sqrt{2}}(j - k)$$

ضرب داخلی (یا درونی یا نقطه‌ای):

$$\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$$

$$\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = x_1x_2 + y_1y_2 + z_1z_2$$

خواص:

1. $u.v = v.u$
2. $u.(v + w) = u.v + u.w$
3. $(t \in \mathbb{R}) \quad (tu).v = t(u.v) = u.(tv)$
4. $u.u = |u|^2$

گزاره

فرض کنید u و v دو بردار در \mathbb{R}^2 (یا \mathbb{R}^3) باشند و فرض کنید θ زاویه بین آنها باشد
($0 \leq \theta \leq \pi$). آنگاه:

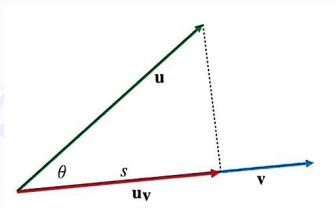
$$u.v = |u||v| \cos \theta$$

بردارهای u و v بر هم عمودند $\Leftrightarrow u \cdot v = 0$.

تصویر بردار:

تصویر بردار \vec{u} بر بردار \vec{v} که آن را با \vec{u}_v نمایش می‌دهیم، با توجه به شکل، به صورت زیر است:

$$\begin{aligned}\vec{u}_v &= (|u| \cos \theta) \frac{\vec{v}}{|v|} \\ &= (|v| |u| \cos \theta) \frac{\vec{v}}{|v|^2} \\ &= \left(\frac{u \cdot v}{|v|^2} \right) \vec{v}\end{aligned}$$



بنابراین، داریم:

$$\vec{u}_v = \left(\frac{u \cdot v}{|v|^2} \right) \vec{v}$$

$$\mathbb{R}^n = \{(x_1, x_2, \dots, x_n) : x_i \in \mathbb{R} \text{ for } i=1, \dots, n\}$$

فرض کنید $t \in \mathbb{R}$ و $X = (x_1, \dots, x_n)$ و $Y = (y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{R}^n$

$$X + Y = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$$

$$tX = (tx_1, \dots, tx_n)$$

$$|Y - X| = \sqrt{(y_1 - x_1)^2 + \dots + (y_n - x_n)^2}$$

$$X.Y = x_1y_1 + x_2y_2 + \dots + x_ny_n$$

بردارهای یکه در \mathbb{R}^n :

$$e_1 = (1, 0, \dots, 0)$$

$$e_2 = (0, 1, \dots, 0)$$

\vdots

$$e_n = (0, 0, \dots, 1)$$

(پایه استاندارد \mathbb{R}^n)

Kiani-Saeedi Madani-Saki

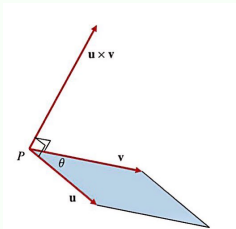
ضرب خارجی:

$$u = u_1i + u_2j + u_3k$$

$$v = v_1i + v_2j + v_3k$$

$$u \times v = \det \begin{pmatrix} i & j & k \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{pmatrix}$$

$$= (u_2v_3 - u_3v_2)i + (u_3v_1 - u_1v_3)j + (u_1v_2 - u_2v_1)k$$



خواص:

$$۱) u \cdot (u \times v) = v \cdot (u \times v) = 0$$

$$۲) |u \times v| = |u||v| \sin \theta \quad (\text{مساحت متوازی الاضلاع تولید شده توسط } u \text{ و } v)$$

به ویژه توجه کنید که u و v موازی هستند $\Leftrightarrow u \times v = 0$.

۳) بردارهای $u, v, u \times v$ یک سه وجهی راست دست تشکیل می دهند.

$$۴) i \times i = j \times j = k \times k = 0$$

$$۵) i \times j = k \quad j \times k = i \quad k \times i = j$$

$$۶) u \times v = -v \times u$$



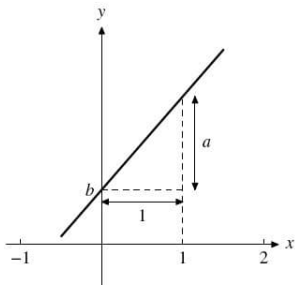
پادجابه جایی

$$\text{✓) } u \times (v + w) = u \times v + u \times w$$

$$(v + w) \times u = v \times u + w \times u$$

$$\text{✓) } (tu) \times v = u \times (tv) = t(u \times v)$$

خط و صفحه در \mathbb{R}^2 و \mathbb{R}^3 :



$$L = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : y = ax + b\}$$

$$= \{(x, ax + b) : x \in \mathbb{R}\}$$

$$= \{\underbrace{(x, ax)}_{x(1,a)} + (0, b) : x \in \mathbb{R}\}$$

$$= (0, b) + \underbrace{\{x(1, a) : x \in \mathbb{R}\}}_{\langle (1,a) \rangle}$$

صفحه در \mathbb{R}^3 :

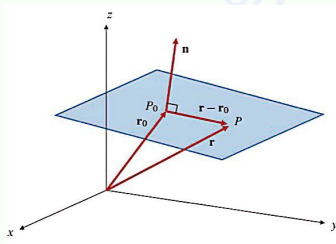
$$P_0 = (x_0, y_0, z_0)$$

$$\vec{n} = Ai + Bj + Ck$$

صفحه گذرنده از P_0 و عمود بر \vec{n} مجموعه نقاطی مانند $P = (x, y, z)$ است که:

$$(\overrightarrow{P - P_0}) \cdot \vec{n} = 0$$

بردار n را بردار **نرمال** صفحه گوئیم.



$$A(x - x_0) + B(y - y_0) + C(z - z_0) = 0$$

$$Ax + By + Cz = D$$

که $D = Ax_0 + By_0 + Cz_0$.

اگر T و R و Q سه نقطه در صفحه‌ای باشند که روی یک خط راست نیستند، آنگاه داریم:

$$u = Q - T$$

$$\vec{n} = u \times v$$

$$v = R - T$$

و صفحه‌گذرنده از سه نقطه T و R و Q عبارت است از مجموعه نقاطی مانند P به طوری که:

$$\vec{n} \cdot (P - Q) = 0$$

مثال

(الف) معادله صفحه گذرنده از نقطه $P_0 = (1, 0, 1)$ با بردار نرمال $\vec{n} = (1, -2, -1)$:

$$1(x - 1) + (-2)(y - 0) + (-1)(z - 1) = 0 \implies x - 2y - z = 0$$

(ب) معادله صفحه شامل نقاط $Q = (1, 1, 0)$ ، $R = (1, 0, 1)$ و $T = (0, 1, 1)$:

$$u = Q - T = (1, 0, -1), \quad v = R - T = (1, -1, 0) \implies$$

$$\begin{aligned} \vec{n} = u \times v &= \det \begin{bmatrix} i & j & k \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{bmatrix} = \det \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} i \\ &\quad - \det \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} j + \det \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} k = -i - j - k \end{aligned}$$

بنابراین، $\vec{n} \cdot ((x, y, z) - Q) = 0$ یعنی $-(x - 1) - (y - 1) - (z - 0) = 0$ معادله صفحه مورد نظر است.

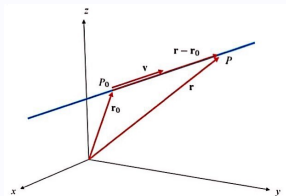
خط در \mathbb{R}^3 :

می‌خواهیم معادله خط ℓ ، گذرنده از نقطه $P_0 = (x_0, y_0, z_0)$ و موازی بردار ناصفر $\vec{v} = ai + bj + ck$ را به دست آوریم.

$$P - P_0 = tv$$

$$P = P_0 + tv$$

$$\ell = \{P : P = P_0 + tv; t \in \mathbb{R}\} = P_0 + \langle v \rangle$$



بردار v را بردار **هادی** خط گوئیم.

معادله پارامتری خط:

$$\begin{cases} x = x_0 + at \\ y = y_0 + bt \\ z = z_0 + ct \end{cases} \quad (-\infty < t < \infty)$$

■ اگر $a, b, c \neq 0$ آنگاه:

$$\frac{x - x_0}{a} = \frac{y - y_0}{b} = \frac{z - z_0}{c}$$

■ اگر $a, b \neq 0, c = 0$ داریم:

$$\frac{x - x_0}{a} = \frac{y - y_0}{b}, \quad z = z_0$$

مثال

(الف) معادله خط گذرنده از $P_0 = (1, 0, -1)$ با بردار هادی $u = (0, 1, -1)$:

$$\begin{cases} x = 1 \\ y = t \\ z = -1 - t \end{cases} \quad \text{یا} \quad x = 1, \frac{y-0}{1} = \frac{z+1}{-1} \quad \text{یا} \quad P = (1, 0, -1) + t(0, 1, -1)$$

(ب) معادله خط گذرنده از نقاط $P_0 = (1, 0, -1)$ و $P_1 = (1, 0, 1)$:

$$u = P_1 - P_0 = (0, 0, 2) \implies$$

$$\begin{cases} x = 1 \\ y = 0 \\ z = -1 + 2t \end{cases} \quad \text{یا} \quad P = (1, 0, -1) + t(0, 0, 2)$$

مفهوم پایه در \mathbb{R}^2 :

- بردارهایی ناصفر که هم‌راستا نیستند در \mathbb{R}^2 را **مستقل خطی** گوئیم.
- نمادگذاری:

$$\langle A, B \rangle = \{tA + sB : t, s \in \mathbb{R}\}$$

- اگر A, B دو بردار مستقل خطی باشند، آنگاه:

$$\langle A, B \rangle = \mathbb{R}^2$$

- به هر دو بردار مستقل خطی در \mathbb{R}^2 یک **پایه** گفته می‌شود.
- مثال: i, j یک پایه برای \mathbb{R}^2 است.

مفهوم پایه در \mathbb{R}^2 :

- می‌توان دید که گزاره‌های زیر معادلند:
 - ۱ A و B دو بردار مستقل خطی در \mathbb{R}^2 هستند.
 - ۲ اگر $xA + yB = 0$ ، که x و y اعدادی حقیقی هستند، آنگاه $x = y = 0$.

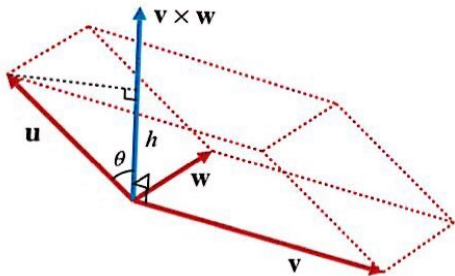
مفهوم پایه در \mathbb{R}^3 :

■ سه بردار ناصفر $u = (u_1, u_2, u_3)$ ، $v = (v_1, v_2, v_3)$ و $w = (w_1, w_2, w_3)$ را در \mathbb{R}^3 **مستقل خطی** گوئیم، هرگاه حجم متوازی السطوح تولید شده توسط این سه بردار ناصفر باشد یا معادلاً دترمینان ماتریس زیر ناصفر باشد:

$$\begin{bmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{bmatrix}$$

مفهوم پایه در \mathbb{R}^3 :

K



■ مطابق شکل، دترمینان ماتریس مذکور، برابر است با:

$$\text{حجم متوازی السطوح} = |u \cdot (v \times w)|$$

■ سه بردار ناصفر مستقل خطی در \mathbb{R}^3 را یک **پایه** برای \mathbb{R}^3 نیز می نامیم.

مفهوم پایه در \mathbb{R}^3 :

■ نمادگذاری:

$$\langle A, B, C \rangle = \{tA + sB + rC : t, s, r \in \mathbb{R}\}$$

■ ثابت می‌شود که اگر A, B, C مستقل خطی در \mathbb{R}^3 باشند، آنگاه:

$$\langle A, B, C \rangle = \mathbb{R}^3$$

■ می‌توان دید که گزاره‌های زیر معادلند:

۱ A, B, C سه بردار مستقل خطی در \mathbb{R}^3 هستند.

۲ اگر $xA + yB + zC = 0$ ، که x, y, z اعدادی حقیقی هستند، آنگاه

$$x = y = z = 0.$$

مثال

نشان می‌دهیم که بردارهای $A = (1, 1, 0)$ ، $B = (1, 0, 1)$ و $C = (0, 1, 1)$ مستقل خطی (و بنابراین پایه‌ای برای \mathbb{R}^3) هستند.

روش اول: کافی است نشان دهیم که دترمینان ماتریس زیر ناصفر است:

$$\det \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} = \det \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} - \det \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = -2$$

روش دوم: فرض کنید $x, y, z \in \mathbb{R}$ طوری هستند که $xA + yB + zC = \vec{0}$. باید نشان دهیم که $x = y = z = 0$ داریم:

$$xA + yB + zC = x(1, 1, 0) + y(1, 0, 1) + z(0, 1, 1) = (x + y, x + z, y + z)$$

پس باید $x + y = x + z = y + z = 0$ که نتیجه می‌دهد $x = y = z = 0$.