

Uporaba integrala

Računanje površine ravninskih likov pod krivulijo

$$p = \int_a^b f(x) \, dx$$

Dolžina ravninske krivulije

$$s = \int_a^b \sqrt{1 + f'(x)^2} \, dx$$

Prostornina in površina vrtenine (vrtimo okoli *x* osi)

$$V = \pi \int_a^b f(x)^2 \, dx$$

$$P = 2\pi \int_a^b f(x) \sqrt{1 + (f'(x))^2} \, dx$$

Prostornina vrtenine (vrtimo okoli *y* osi)

$$V = 2\pi \int_a^b x f(x) \, dx$$

Težišče ravninskih likov

$$y_T = \frac{\int_a^b f(x)^2 \, dx}{2p}$$

Določina poti, ki jo pri vrtenju za 360° opiše težišče je *2πy_T*.

$$2\pi y_T p = \pi \int_a^b f(x)^2 \, dx = V$$

Težišče ravninske krivulije

$$y_T = \frac{\int_a^b f(x) \sqrt{1 + (f'(x))^2} \, dx}{s}$$

Dolžina ravninske krivulije

$$y_T = \frac{\int_a^b f(x) \sqrt{1 + (f'(x))^2} \, dx}{s}$$

Parametrično podane krivulje

Enačba krivulje v ℝ³ je oblike

$$\begin{aligned} \overrightarrow{r} & \colon [a,b] \rightarrow \mathbb{R}^3 \\ \overrightarrow{r}(t) &= (x(t), y(t), z(t)) \in \mathbb{R}^3 \end{aligned}$$

Krivulje v polarnih koordinatah

$$\begin{aligned} r &= r(\varphi) \\ x(\varphi) &= r(\varphi) \cos \varphi \\ y(\varphi) &= r(\varphi) \sin \varphi \\ \overrightarrow{r}(\varphi) &= (r(\varphi) \cos \varphi, r(\varphi) \sin \varphi) \end{aligned}$$

Tangenta parametrične krivulije

Tangenta je kar vektor, ki ga dobimo z odvajanjem parametrične enačbe.

$$\overrightarrow{r}(t) = (x(t), y(t), z(t))$$

$$\dot{\overrightarrow{r}}(t) = (\dot{x}(t), \dot{y}(t), \dot{z}(t))$$

Določina parametrično podane krivulije

Majhen delček krivulije ima dolžino

ds = ||→r(*t* + *dt*) − →r(*t*)|| = ||→r(*t*)||. Določina večjega dela krivulje je potem integral teh delčkov:

$$s = \int_a^b \| \overrightarrow{r}(t) \| \, dt$$

Določina krivulije v polarnih koordinatah

$$s = \int_a^b \sqrt{\dot{r}(\varphi)^2 + r(\varphi)^2} \, d\varphi$$

Naravna parametrizacija

Pot →r : *I* → ℝ³ je naravno parametrizirana, če je

∀*t* ∈ *I* : |→r(*t*)| = 1.

Vsako pot lahko **naravno reparametriziramo**. Za nek *a* ∈ *I* definiramo funkcijo

$$s \colon I \rightarrow J \qquad s(t) = \int_a^t |\dot{\overrightarrow{r}}(\tau)| d\tau$$

z *t* : *J* → *I* označimo izverz od *s*. Potem je →ϕ(*s*) : *J* → ℝ dana s predpisom →ϕ(*s*) = →r(*t*(*s*)) *naravno parametrizirana pot*.

Frenetove formule

Naj bo →r(*s*) naravna parametrizacija.

$$\underbrace{\overrightarrow{T} = \overrightarrow{r}'}_{\text{tangenta}} \qquad \underbrace{\overrightarrow{N} = \frac{\overrightarrow{T}'}{|\overrightarrow{T}'|}}_{\text{normala}} \qquad \underbrace{\overrightarrow{B} = \overrightarrow{T} \times \overrightarrow{N}}_{\text{binormala}}$$

κ = |→T'| = |→r''| ... fleksijska ukrivljenost

τ = →r' × →r'' / |→r'''|² ... torzijska ukrivljenost

Če je ∀*s* ∈ *I* : κ(*s*) ≠ 0 so vektorji →T, →N, →B dobro definirani in veljajo **Frenetove formule**:

$$\overrightarrow{T}' = \kappa \overrightarrow{N} \qquad \overrightarrow{N}' = \tau \overrightarrow{B} - \kappa \overrightarrow{T} \qquad \overrightarrow{B}' = -\tau \overrightarrow{N}$$

Frenetova baza in ukrivljenost v poljubni parametrizaciji

Naj bo →r(*t*) poljubna regularna pot z neničelno fleksijska ukrivljenostjo.

$$\begin{aligned} \overrightarrow{T} &= \frac{\dot{\overrightarrow{r}}}{|\dot{\overrightarrow{r}}|} & \overrightarrow{B} &= \frac{\dot{\overrightarrow{r}} \times \ddot{\overrightarrow{r}}}{|\dot{\overrightarrow{r}} \times \ddot{\overrightarrow{r}}|} & \overrightarrow{N} &= \overrightarrow{B} \times \overrightarrow{T} \\ \kappa &= \frac{|\dot{\overrightarrow{r}} \times \ddot{\overrightarrow{r}}|}{|\dot{\overrightarrow{r}}|^3} & \tau &= \frac{(\dot{\overrightarrow{r}} \times \ddot{\overrightarrow{r}}) \ddot{\overrightarrow{r}}}{|\dot{\overrightarrow{r}} \times \ddot{\overrightarrow{r}}|^2} \end{aligned}$$

Metrični prostor

Preslikava *d* : *M* → *M* je **metrika** na množici *M*, če velja:

- d*(*x*, *y*) ≥ 0 in *d*(*x*, *y*) = 0 ⇔ *x* = *y*
- d*(*x*, *y*) = *d*(*y*, *x*)
- d*(*x*, *z*) ≤ *d*(*x*, *y*) + *d*(*y*, *z*)

Metrični prostor je par (*M*, *d*).

Normiran prostor je *vektorski prostor* *V* opremljen z normo. **Norma** je preslikava || || : *V* → ℝ⁺, ki ima lastnosti:

- ||*v*|| = 0 ⇒ *v* = 0

- ||α*v*|| = |α| ||*v*||
- ||*w* + *v*|| ≤ ||*w*|| + ||*v*||

Potem je *V* tudi metrični prostor z *d*(*w*, *v*) = ||*w* − *v*||.

Odpрте in zaprte množice

Odpрта krogla *B*(*a*, *r*) = {*x* ∈ *M* : *d*(*a*, *x*) < *r*}

Zaprta krogla *→B*(*a*, *r*) = {*x* ∈ *M* : *d*(*a*, *x*) ≤ *r*}

Množiva *U* ⊆ *M* je **odprta**, če

$$\forall a \in U \; \exists \varepsilon > 0 : B(a, \varepsilon) \subseteq U$$

Množica *U* ⊂ *M* je **zaprta**, če je *U*^{*C*} odprta.

Zaprte *→A* množice *A* je najmanjša množica v *M*, ki vsebuje *A*.

Notranjost *→A* je največja odprta množiva vsebovana v *A*.

Rob množice

Naj bo *A* ⊆ *M*. Točka *a* ∈ *A* je **robna**, če vsaka odprta krogla *B*(*a*, ε) seka *A* in *A*^{*C*}.

Rob ∂*A* je množica vseh robnih točk množice *A*.

Zaporedja

Zaporedje (*a_n*) z limito v metričenem porstoru ((*M*, *d*)) je **konvergentno** z limito *a* ∈ *M*, če velja:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} d(a_n, a) = 0$$

$$\forall \varepsilon > 0 \; \exists n_0 \in \mathbb{N} \colon n \geq n_0 \Rightarrow d(a_n, a) < \varepsilon$$

Zaporedje (*a_n*) je **Cauchyovo**, če velja:

$$\forall \varepsilon > 0 \; \exists n_0 \in \mathbb{N} \colon n, m \geq n_0 \Rightarrow d(a_n, a_m) < \varepsilon$$

Vsako konvergentno zaporedje je tudi Cauchyovo. Obratno pa je res samo, če je metrični prostor **poln**. (ℝ^{*n*} je poln)

Kompaktnost

Zveznost

Skrčitve

Banachovo načelo