

# Endimensionell Analys A3

Satser av Victor Winberg

## Kapitel 12. Primitiva funktioner

**Definition 12.1** (Primitiv funktion, s 279). *En funktion  $F$  kallas **primitiv funktion** till  $f$  p intervallet  $I$  om  $F'(x) = f(x)$  fr alla  $x \in I$ .*

**Sats 12.1** (s 280). *Antag att  $F$  r en primitiv funktion till  $f$ . D kan varje primitiv funktion  $G$  till  $f$  skrivas p formen  $G(x) = F(x) + C$ , fr ngon konstant  $C$ .*

**Sats 12.2** (s 281).

$$\begin{aligned}\int e^x dx &= e^x + C, & \int \frac{1}{x} dx &= \ln x + C \quad (= \ln |x| + C), \\ \int \cos x dx &= \sin x + C, & \int \sin x dx &= -\cos x + C, \\ \int \frac{1}{\cos^2 x} dx &= \tan x + C, & \int \frac{1}{\sin^2 x} dx &= -\cot x + C, \\ \int \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} dx &= \arcsin x + C, & \int -\frac{1}{\sqrt{1-x^2}} dx &= \arccos x + C, \\ \int \frac{1}{1+x^2} dx &= \arctan x + C, & \int \frac{1}{\sqrt{x^2+\alpha}} &= \ln |x + \sqrt{x^2+\alpha}| + C.\end{aligned}$$

**Variabelbyte och Partialintegration** (s 284 och 286).

$$\begin{aligned}\int f(g(x)) \cdot g'(x) dx &= F(g(x)) + C, \\ \int f(x)g(x) dx &= F(x)g(x) - \int F(x)g'(x) dx.\end{aligned}$$

**Trigonometriska funktioner och rotuttryck** (s 297-301).

$$\begin{aligned}\sin^2 x &= \frac{1 - \cos 2x}{2} & \cos^2 x &= \frac{1 + \cos 2x}{2} \\ \sin x &= \frac{2t}{1+t^2} & \cos x &= \frac{1-t^2}{1+t^2}\end{aligned}$$

## Kapitel 13. Integraler

**Definition 13.1** (Integral av trappfunktion, s 304). *Fr trappfunktionen  $\Phi$  definierar vi **integralen** av  $\Phi$  ver intervallet  $[a, b]$  enligt*

$$\int_a^b \Phi(x)dx = c_1(x_1 - x_0) + \dots + c_n(x_n - x_{n-1}) = \sum_{k=1}^n c_k(x_k - x_{k-1}).$$

**Sats 13.1** (s 305). *Antag att  $\Phi$  och  $\Psi$  r trappfunktioner definierade p intervallet  $[a, b]$ . D gller de vanliga integralreglerna samt*

$$\int_a^b \Phi(x)dx = \int_a^c \Phi(x)dx + \int_c^b \Phi(x)dx \quad a < c < b.$$

**Definition 13.2** (Integrerbarhet, s 306). *Lt funktionen  $f$  vara definierad och begrnsad p intervallet  $[a, b]$ . Vi sger att  $f$  r **integrerbar** p  $[a, b]$  om det fr varje  $\varepsilon > 0$  finns trappfunktioner  $\Phi$  och  $\Psi$ , under respektive ver  $f$ , sdana att*

$$\int_a^b \Psi(x)dx - \int_a^b \Phi(x)dx < \varepsilon.$$

**Definition 13.3** (Integral, s 307). *Antag att funktionen  $f$  r integrerbar p intervallet  $[a, b]$ . **Integralen** av  $f$  ver  $[a, b]$  definieras som (det entydiga) talet  $A$  nedan, och betecknas*

$$\int_a^b \Phi(x)dx \leq A \leq \int_a^b \Psi(x)dx \Rightarrow \int_a^b f(x)dx.$$

**Sats 13.2** (s 308). *Om funktionen  $f$  r kontinuerlig p det kompakta intervallet  $[a, b]$  s r  $f$  integrerbar p  $[a, b]$ .*

**Definition 13.4** (Riemannsumma, s 310). *Med beteckningarna ovan kallas*

$$\sum_{k=1}^n f(\xi)(x_k - x_{k-1})$$

*en **Riemannsumma** till  $f$  p intervallet  $[a, b]$ .*

**Sats 13.3** (s 311). Antag att  $f$  är kontinuerlig på intervallet  $[a, b]$ , och att

$$\sum_{k=1}^n f(\xi)(x_k - x_{k-1})$$

är Riemannsummor till  $f$  på  $[a, b]$  (för olika indelningar). Då gäller det att

$$\sum_{k=1}^n f(\xi)(x_k - x_{k-1}) \rightarrow \int_a^b f(x)dx$$

om indelningarnas finhet går mot noll.

**Sats 13.4** (s 311). Antag att funktionerna  $f$  och  $g$  är integrerbara på intervallet  $[a, b]$ . Då gäller integral- och trappfunktions-reglerna, bl.a

$$\int_a^b f(x)dx = \int_a^c f(x)dx + \int_c^b f(x)dx.$$

**Triangelolikheten** (s 313).

$$\left| \int_a^b f(x)dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| dx \quad (a \leq b).$$

**Sats 13.5** (Integralkalkylens medelvärdessats, s 314). Antag att funktionen  $f$  är kontinuerlig på intervallet  $[a, b]$ . Då finns det (minst) en punkt  $\xi$ ,  $a \leq \xi \leq b$ , sådan att

$$\int_a^b f(x)dx = f(\xi)(b - a).$$

**Sats 13.6** (Analysens huvudsats, s 315). Antag att funktionen  $f$  är kontinuerlig på (det öppna) intervallet  $I$ , och att  $a \in I$ . Funktionen

$$S(x) = \int_a^x f(t)dt, \quad x \in I,$$

är deriverbar med derivatan  $S'(x) = f(x)$ . Med andra ord,  $S$  är en primitiv funktion till  $f$ .

**Sats 13.7** (Insttningsformeln, s 317). *Antag att  $f$  r kontinuerlig p intervallet  $I$ , och att  $F$  r en primitiv funktion till  $f$ . D r*

$$\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a) \quad \text{fr alla } a \text{ och } b \text{ i } I.$$

**Sats 13.8** (Variabelbyte, s 319). *Antag att  $g$  har kontinuerlig derivata p intervallet  $[a, b]$ , och att  $f$  r kontinuerlig p ett intervall som innehller  $g(x)$  fr alla  $x \in [a, b]$ . D gller det att*

$$\int_a^b f(g(x)) \cdot g'(x)dx = \int_\alpha^\beta f(t)dt, \quad \text{dr } \alpha = g(a) \text{ och } \beta = g(b)$$

**Sats 13.9** (Partialintegration, s 319). *Antag att  $F$  r en primitiv funktion till  $f$ , och att  $f$  och  $g'$  r kontinuerliga p intervallet  $[a, b]$ . D gller*

$$\int_a^b f(x)g(x)dx = [F(x)g(x)]_a^b - \int_a^b F(x)g'(x)dx.$$

**Definition 13.5** (Integral ver obegrnsat intervall, s 321). *Antag att funktionen  $f$  r definierad p intervallet  $[a, \infty[$ , och integrerbar p  $[a, X]$  fr varje  $X > a$ . Om grnsvrdet*

$$\lim_{X \rightarrow \infty} \int_a^X f(x)dx = A$$

*existerar (ndligt) s sger vi att den **generaliserade integralen***

$$\int_a^\infty f(x)dx \quad \text{r **konvergent** med vrdet } A.$$

**Definition 13.6** (Integral med obegrnsad integrand, s 323). *Antag att funktionen  $f$  r definierad p intervallet  $]a, b]$ , och integrerbar p  $[c, b]$  fr varje  $c$ ,  $a < c < b$ . Om grnsvrdet*

$$\lim_{c \rightarrow a^+} \int_c^b f(x)dx = A$$

*existerar (ndligt) s sger vi att den generaliserade integralen r **konvergent** med vrdet  $A$ .*

**Sats 13.10** (s 326). Antag att funktionerna  $f$  och  $g$  är definierade på intervallet  $[a, \infty[$ , och att  $0 \leq f(x) \leq g(x)$  för  $x \geq a$ . Antag vidare att  $f$  och  $g$  är integrerbara på  $[a, X]$  för varje  $X > a$ . Då gäller:

$$\begin{aligned} (1) \quad \int_a^\infty g(x)dx \quad \text{konvergent} &\Rightarrow \int_a^\infty f(x)dx \quad \text{konvergent}, \\ (2) \quad \int_a^\infty f(x)dx \quad \text{divergent} &\Rightarrow \int_a^\infty g(x)dx \quad \text{divergent}, \end{aligned}$$

**Sats 13.11** (s 326).

$$\begin{aligned} (1) \quad \int_1^\infty \frac{1}{x^\alpha} dx \quad \text{konvergent} &\Leftrightarrow \alpha > 1, \\ (2) \quad \int_0^1 \frac{1}{x^\alpha} dx \quad \text{konvergent} &\Leftrightarrow \alpha < 1, \end{aligned}$$

**Sats 13.12** (s 328). Antag att funktionerna  $f$  och  $g$  är definierade och positiva på intervallet  $[a, \infty[$ . Antag vidare att  $f$  och  $g$  är integrerbara på  $[a, X]$  för varje  $X > a$ . Om

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{f(x)}{g(x)} = A \neq 0$$

(A ändligt) så är de generaliserade integralerna

$$\int_a^\infty f(x)dx \quad \text{och} \quad \int_a^\infty g(x)dx$$

antingen båda konvergenta eller båda divergenta.

**Sats 13.13** (s 329). Om integralen  $\int_a^\infty f(x)dx$  är absolutkonvergent så är den också konvergent

**Sats 13.14** (Cauchys integralkriterium, s 332). Antag att funktionen  $f(x)$  är positiv och avtagande för  $x \geq 1$ , samt integrerbar på  $[1, X]$  för varje  $X > 1$ . Då är serien och den generaliserade integralen

$$\sum_{k=1}^{\infty} f(k) \quad \text{respektive} \quad \int_1^{\infty} f(x)dx$$

antingen båda konvergenta eller båda divergenta.

## Kapitel 14. Användning av integraler

**Volym** (s 339). Antag att vi fr kroppen  $K$ , fr varje snitt vinkelrätt mot någon tåkt  $x$ -axel, kan vi uttrycka tvärsnittsarean  $A(x)$  som en funktion av  $x$  fr vi volymen

$$V = \int_a^b A(x) dx$$

**Rotationskropp** (s 340-341). En slags kropp som skrivformeln fungerar fr  $r$  den **rotationskropp** som avgränsas d en funktionskurva  $y=f(x)$ ,  $a \leq x \leq b$  roterar kring  **$x$ -axeln**. Varje snitt består d av en cirkelskiva med radie  $y=f(x)$ , d gller

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

om vi i stället lter  $y=f(x)$  rotera kring  **$y$ -axeln** har vi den inre omkretsen  $2\pi x$  med höjden  $y=f(x)$  och fr

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

**Massa** (s 342). En kropp  $K$  med volym  $V$  och **konstant** densitet  $\rho$  har massan

$$m = \rho \cdot V \quad \Leftrightarrow \quad m = \int_K dm = \int_K \rho \cdot dV.$$

**Tyngdpunkt** (s 343). Antag att tv punktmassor  $m_1$  och  $m_2$  r placerade i punkterna  $x_1$  respektive  $x_2$  p en stång. Vi söker den punkt  $x_T$  som r i (moment)jmvikt. Denna punkt kallas systemets **tyngdpunkt** eller **masscentrum**. Massorna  $m_1$  och  $m_2$  ger **vridmoment** (kraft·hvarm)

$$m_1 g \cdot (x_1 - x_T) \quad \text{resp.} \quad m_2 g \cdot (x_2 - x_T) \quad \text{räknat medurs.}$$

Fr jmviktspunkten  $x_T$  gller därför

$$m_1 g \cdot (x_1 - x_T) + m_2 g \cdot (x_2 - x_T) = 0 \Leftrightarrow x_T(m_1 + m_2) = x_1 m_1 + x_2 m_2.$$

Om  $m = m_1 + m_2$  fr vi således

$$x_T = \frac{1}{m}(x_1 m_1 + x_2 m_2).$$

fortsätter p nästa sida...

Antag en kropp  $K$  med **kontinuerlig massfördelning**, och vi sker tyngdpunktens koordinat  $x_T$  i  $x$ -led. Ett element med massa  $dm$ , placerat i punkten  $x$ , ger:  $dm \cdot g \cdot (x - x_T)$ . Summering över kroppen  $K$  ger nu

$$\int_K (x - x_T)g \, dm = 0 \quad \Leftrightarrow \quad x_T \int_K dm = \int_K x dm$$

Eftersom  $m = \int_K dm$  är kroppens totala massa får vi slutligen

$$x_T = \frac{1}{m} \int_K x dm.$$

**Kurvlngd** (s 347). Längden av hela kurvan ges av att summera alla **bgelementen** ( $\Delta s \approx \sqrt{x'(t)^2 + y'(t)^2} dt$ )

$$L = \int_a^b ds = \int_a^b \sqrt{x'(t)^2 + y'(t)^2} dt.$$

Om vi anstter  $x(t) = t$  och  $y(t) = f(t)$  får vi längden av funktionskurva

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

För en kurva  $p$  formen  $r(\theta)$  har vi parametriseringen

$$\begin{aligned} x(\theta) &= r(\theta) \cos \theta, & x'(\theta) &= r'(\theta) \cos \theta - r(\theta) \sin \theta \\ y(\theta) &= r(\theta) \sin \theta, & y'(\theta) &= r'(\theta) \sin \theta + r(\theta) \cos \theta, \end{aligned}$$

så att för  $x'(\theta)^2 + y'(\theta)^2 = r(\theta)^2 + r'(\theta)^2$  har längden

$$L = \int_a^b \sqrt{r(\theta)^2 + r'(\theta)^2} d\theta.$$

**Area av rotationsyta** (s 350). Med bgelementet  $ds$  ges ytan av en "remsa" till  $2\pi f(x)$  och vidare ges  $dA \approx 2\pi f(x)ds$ , därmed **rotationsarea**

$$A = \int_a^b 2\pi f(x) ds \cdot dx = \int_a^b 2\pi f(x) \sqrt{1 + f'(x)^2} dx.$$

## Kapitel 15. Differentialekvationer

Allmän linjär ekvation av första ordningen (s 357).

$$a(x)y'(x) + b(x)y(x) = h(x),$$

der  $a$ ,  $b$  och  $h$  är (givna) funktioner. Dessa lösas genom den **integrerande faktorn** som ges ur ekvationen

$$y' + \frac{b(x)}{a(x)}y = \frac{h(x)}{a(x)}, \quad a(x) \neq 0 \quad \Leftrightarrow \quad y' + p(x)y = q(x)$$

$$q(x) = 0 \Leftrightarrow \text{homogen lösning}, \quad q(x) \neq 0 \Leftrightarrow \text{inhomogen lösning}.$$

Vi bestämmer först primitiv funktion  $P(x)$  till  $p(x)$  och bildar funktionen  $e^{P(x)}$ , detta är integrerande faktor.

**Separabla ekvationer** (s 365). Differentialekvationer som kan skrivas på formen

$$g(y(x)) \cdot y'(x) = h(x).$$

der några funktioner  $g$  och  $h$  kallas **separabla**, som lösas genom användning av kedjeregeln (baklänges).

**Linjära ekvationer** (s 369). En **linjär ekvation av andra ordningen** ser ut på följande sätt

$$y'' + a(x)y' + b(x)y = h(x).$$

(I det allmänna fallet finns det en funktion framför  $y''$ , men genom ledvis derivering ges formel ovan)

**Sats 15.1** (s 372). Antag att  $y_p$  är en lösning till ekvationen

$$y'' + a(x)y' + b(x)y = h(x).$$

Då ges samtliga lösningar till ekvationen ovan av

$$y = y_h + y_p,$$

der  $y_h$  betecknar alla lösningar till motsvarande homogena ekvation  $y'' + a(x)y' + b(x)y = 0$ .



**Sats 15.2** (s 373). Antag den karakteristiska ekvationen  $r^2 + ar + b = 0$  till

$$y'' + ay' + by = 0,$$

har rötterna  $r_1$  och  $r_2$ . Då ges den allmänna lösningen till ekvationen av

$$y(x) = Ae^{r_1 x} + Be^{r_2 x} \quad \text{om } r_1 \neq r_2,$$

$$y(x) = (Ax + B)e^{r_1 x} \quad \text{om } r_1 = r_2,$$

**Sats 15.3** (s 375) har rötterna  $r_{1,2} = \alpha \pm \beta i$  ( $\alpha, \beta \in \mathbb{R}, \beta \neq 0$ ). Då ges den allmänna lösningen till ekvationen av

$$y(x) = e^{\alpha x} (A \cos \beta x + B \sin \beta x),$$

der  $A$  och  $B$  är godtyckliga konstanter.

**Ekvationer av högre ordning** (s 388). För linjära ekvationer av högre ordning, dvs. ekvationer på formen

$$y^{(n)} + a_1(x)y^{(n-1)} + \dots + a_n(x)y = h(x), \quad n \geq 3.$$

gäller motsvarande teori som för ekvationer av ordning två. Med andra ord först bestämma alla lösningar  $y_h$  till den homogena ekvationen, därefter en partikulärlösning  $y_p$ , för att till sist addera dessa.

The end.

