Stasjonære punkter

Finn de stajonære punktene til f. Avgjør om de er sadelpunkter, maksimum- elles minimumspunkter.

Finn punktene
Partiellderiverte må være null.

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \cdots = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \cdots = 0$$

Hva må x og y være da? Dette er punktene dine.

Avgjør sadel, max, min
Hessematrisen

$$Hf(\vec{x}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \end{pmatrix}$$

Det første tallet i $Hf(\vec{a})$ avgjør typen

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} > 0 \implies \text{min}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} < 0 \implies \text{max}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 0 \implies \text{sadel?}$$

Konvergensområde til rekke

Konvergensradius
Bruk en konvergenstest for å finne absoluttverdi mindre enn én.

$$\lim_{n \to \infty} |\text{konv.test}| < 1$$

Hva må x være for å oppfylle dette?

$$\text{konvergensområde} = (x_0, x_1)$$

Endepunktene
Skal intervallet være åpent eller lukket? Sett x_0 og x_1 inn i rekken og se om det konvergerer eller ikke. Hvis endepunktet fører til konvergens, skal intervallet lukkes i den enden.

Areal av parametrisert kurve

Gitt en parametrisert kurve: $\vec{r}(t) = [x(t), y(t)], \quad t \in [0, \pi]$

Legg merke til om den er orientert i positiv eller negativ retning. Danner kurven en fullstendig form eller om den er åpen?

Areal

$$A = \int_C x \, dy$$

x er bokstavelig talt $x(t)$ fra parametriseringen.
dy er den deriverte av $y(t)$.

$$A = \int_0^\pi x(t) \cdot y'(t) \, dt$$

Volum begrenset av paraboloide

Volumet V er avgrenset av 2 paraboloider
:w

$z =$ polynom

Hva er området D?
Bruk kvadrering etc til å få polynomet på form som sirkel (eller ellipse, parabel eller hyperbel?).

Finn sentrum og radius.

Integrere over areal
Test z_1 og z_2 med sentrumsverdiene. Hvilken er øverst?

Sett opp integralet med den øverste minus den nederste.

$$\int_D (z_2 - z_1) \, dxdy$$

For å regne ut kan det hjelpe å bytte til polarkordinater (eller sirkel-, kule- eller sylinderkoordinater).

Symmetriske matriser og egenvektorer

Basis
En basis er et set med vektorer som kan kombineres for å gjenskape rommet det er i.

Egenverdi og egenvektor

$$A\vec{v}_1 = \lambda_1 \vec{v}_1$$

Egenrom og multiplisitet
Én egenverdi kan ha flere tilhørende egenvektorer. Rommet utspent av egenvektorer med felles egenverdi kalles egenrom. Dimensjonen til dette rommet kalles multiplisetet.

Matriser og ligningssett

Lineær uavhengighet
$\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_n$ er vektorer, og matrisen $A = (\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_n)$. A radreduseres til B. Vektorene er lineært uavhengige hviss alle søylene i B er pivotsøyler.

Løsning av ligningssett
Pass på om matrisen inkluderer høyre siden eller ikke! Bruk den reduserte trappeformen til å se hva x, y, z, w skal være.

En vektor som lineærkombinasjon av de andre
Gitt variablene x, y, z, w og matrisen A redusert til B

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Da kan man skrive a_4 (w sin søyle) som

$$2\vec{a}_1 + 5\vec{a}_2 + 1\vec{a}_3 = \vec{a}_4$$

Lagrange metode og max/min under bibetingelse

Gitt en funksjon

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

Og en bibetingelse

$$g(x, y, z) = \text{uttrykk}$$

Finn min/max punkter til f under bibetingelsen

Med konstanten lambda
Det finnes en λ s.a.

$$\nabla f = \lambda \nabla g$$

Løs ligningene som følger for å finne forskjellige λ.

Sett de forksjellige lambda inn i ligningene og finn x, y, z.

Prøv alle kombinasjoner av λ og x, y, z i f for å se hva som er max og min.

Alternativ metode
Husker at det fantes en metode uten λ, men ikke hvordan den er.

Egenverdier og egenvektorer

Finn egenverdiene og egenvektorene
Gitt en matrise A.

$$A\vec{v}_1 = \lambda_1 \vec{v}_1$$

Regn ut $A\vec{v}_1$ og sett det lik (x, y, z). Løs ligningssystemet for λ.

Når du har funnet egenverdien λ, bruk den for å finne (x, y, z).

Grenseverdi med A ganger vektor

$$\lim_{n\to\infty} A^n \vec{w}$$

Skriv $\vec{w}$ som en lineær kombinasjon av egenvektorene.

$$A^n \vec{w} = A^n(a\vec{v}_1 + b\vec{v}_2 + c\vec{v}_3)$$

Da kan du erstatte A med egenverdiene og regne ut. Hvilke ledd forsvinner med stor n?