

# Giải tích II

**TS. Bùi Xuân Diệu**

Viện Toán Ứng dụng và Tin học, Đại học Bách Khoa Hà Nội

# Ứng dụng của phép tính vi phân trong hình học

- 1 Các ứng dụng của phép tính vi phân trong hình học phẳng
  - Hàm vectơ
  - Phương trình tiếp tuyến và pháp tuyến của đường cong
  - Độ cong của đường cong
  - Hình bao của họ đường cong phụ thuộc một tham số
- 2 Các ứng dụng của phép tính vi phân trong hình học không gian
  - Phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường cong
  - Phương trình tiếp diện của mặt cong.

# Ứng dụng của phép tính vi phân trong hình học

- 1 Các ứng dụng của phép tính vi phân trong hình học phẳng
  - Hàm vectơ
  - Phương trình tiếp tuyến và pháp tuyến của đường cong
  - Độ cong của đường cong
  - Hình bao của họ đường cong phụ thuộc một tham số
- 2 Các ứng dụng của phép tính vi phân trong hình học không gian
  - Phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường cong
  - Phương trình tiếp diện của mặt cong.

# Hàm vectơ

Hàm số "thông thường"  $f : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ .

## Định nghĩa

Ánh xạ  $(a, b) \rightarrow \mathbb{R}^n, t \mapsto \vec{r}(t) \in \mathbb{R}^n$  được gọi là một hàm vectơ.

- Nếu  $n = 2$ , ta viết  $\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j}$ .
- Nếu  $n = 3$ , ta viết  $\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}$ .

# Hàm vectơ

Hàm số "thông thường"  $f : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ .

## Định nghĩa

Ảnh xạ  $(a, b) \rightarrow \mathbb{R}^n, t \mapsto \vec{r}(t) \in \mathbb{R}^n$  được gọi là một hàm vectơ.

- Nếu  $n = 2$ , ta viết  $\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j}$ .
- Nếu  $n = 3$ , ta viết  $\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}$ .

## Giới hạn - Liên tục

- **Giới hạn:** Ta nói hàm vectơ có giới hạn là  $\vec{a}$  khi  $t \rightarrow t_0$  nếu  $\lim_{t \rightarrow t_0} |\vec{r}(t) - \vec{a}| = 0$ , kí hiệu  $\lim_{t \rightarrow t_0} \vec{r}(t) = \vec{a}$ .

# Hàm vectơ

Hàm số "thông thường"  $f : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ .

## Định nghĩa

Ảnh xạ  $(a, b) \rightarrow \mathbb{R}^n, t \mapsto \vec{r}(t) \in \mathbb{R}^n$  được gọi là một hàm vectơ.

- Nếu  $n = 2$ , ta viết  $\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j}$ .
- Nếu  $n = 3$ , ta viết  $\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}$ .

## Giới hạn - Liên tục

- **Giới hạn:** Ta nói hàm vectơ có giới hạn là  $\vec{a}$  khi  $t \rightarrow t_0$  nếu  $\lim_{t \rightarrow t_0} |\vec{r}(t) - \vec{a}| = 0$ , kí hiệu  $\lim_{t \rightarrow t_0} \vec{r}(t) = \vec{a}$ .
- 2 chiều:  $\lim_{t \rightarrow t_0} \vec{r}(t) = \lim_{t \rightarrow t_0} x(t)\vec{i} + \lim_{t \rightarrow t_0} y(t)\vec{j}$ .
- 3 chiều:  $\lim_{t \rightarrow t_0} \vec{r}(t) = \lim_{t \rightarrow t_0} x(t)\vec{i} + \lim_{t \rightarrow t_0} y(t)\vec{j} + \lim_{t \rightarrow t_0} z(t)\vec{k}$ .

# Hàm vectơ

Hàm số "thông thường"  $f : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ .

## Định nghĩa

Ảnh xạ  $(a, b) \rightarrow \mathbb{R}^n, t \mapsto \vec{r}(t) \in \mathbb{R}^n$  được gọi là một hàm vectơ.

- Nếu  $n = 2$ , ta viết  $\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j}$ .
- Nếu  $n = 3$ , ta viết  $\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}$ .

## Giới hạn - Liên tục

- **Giới hạn:** Ta nói hàm vectơ có giới hạn là  $\vec{a}$  khi  $t \rightarrow t_0$  nếu  $\lim_{t \rightarrow t_0} |\vec{r}(t) - \vec{a}| = 0$ , kí hiệu  $\lim_{t \rightarrow t_0} \vec{r}(t) = \vec{a}$ .
- 2 chiều:  $\lim_{t \rightarrow t_0} \vec{r}(t) = \lim_{t \rightarrow t_0} x(t)\vec{i} + \lim_{t \rightarrow t_0} y(t)\vec{j}$ .
- 3 chiều:  $\lim_{t \rightarrow t_0} \vec{r}(t) = \lim_{t \rightarrow t_0} x(t)\vec{i} + \lim_{t \rightarrow t_0} y(t)\vec{j} + \lim_{t \rightarrow t_0} z(t)\vec{k}$ .
- **Liên tục:**  $\vec{r}(t)$  liên tục tại  $t_0$  nếu  $\lim_{t \rightarrow t_0} \vec{r}(t) = \vec{r}(t_0)$ .

# Đạo hàm của hàm vectơ

## Định nghĩa

$$\vec{r}'(t_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\vec{r}(t_0 + h) - \vec{r}(t_0)}{h}.$$

Khi đó ta nói hàm vectơ  $\vec{r}(t)$  khả vi tại  $t_0$ .

## Đạo hàm của hàm vectơ

❶ 2 chiều:

$$\vec{r}'(t_0) = x'(t_0)\vec{i} + y'(t_0)\vec{j}.$$

❷ 3 chiều:

$$\vec{r}'(t_0) = x'(t_0)\vec{i} + y'(t_0)\vec{j} + z'(t_0)\vec{k}.$$



# Đường cong trong mặt phẳng

Mỗi hàm vectơ  $\vec{r}(t)$  ứng với phương trình tham số của một đường cong.

- ❶ 2 chiều: Đường cong tương ứng  $\begin{cases} x = x(t), \\ y = y(t) \end{cases}$
- ❷ 3 chiều: Đường cong tương ứng  $\begin{cases} x = x(t), \\ y = y(t), \\ z = z(t). \end{cases}$

# Đường cong trong mặt phẳng

Mỗi hàm vectơ  $\vec{r}(t)$  ứng với phương trình tham số của một đường cong.

- ❶ 2 chiều: Đường cong tương ứng 
$$\begin{cases} x = x(t), \\ y = y(t) \end{cases}$$
- ❷ 3 chiều: Đường cong tương ứng 
$$\begin{cases} x = x(t), \\ y = y(t), \\ z = z(t). \end{cases}$$

## Trường hợp 2 chiều

- Điểm  $M(x(t_0), y(t_0))$  được gọi là điểm chính quy nếu  $\exists x'(t_0), \exists y'(t_0)$  không đồng thời bằng 0.
- Một điểm không phải là điểm chính quy được gọi là điểm kì dị.

# Phương trình tiếp tuyến và pháp tuyến của đường cong

Cho hàm vectơ  $\vec{r}(t)$  khả vi và điểm  $M$  chính quy.

## Định nghĩa

- 1 Vectơ  $\vec{r}'(t)$  được gọi là vectơ tiếp tuyến của đường cong  $\vec{r} = \vec{r}(t)$  tại điểm  $M$ .
- 2 Vectơ tiếp tuyến đơn vị  $\vec{T}(t) = \frac{\vec{r}'(t)}{|\vec{r}'(t)|}$ .

# Phương trình tiếp tuyến và pháp tuyến của đường cong

Cho hàm vectơ  $\vec{r}(t)$  khả vi và điểm  $M$  chính quy.

## Định nghĩa

- 1 Vectơ  $\vec{r}'(t)$  được gọi là vectơ tiếp tuyến của đường cong  $\vec{r} = \vec{r}(t)$  tại điểm  $M$ .
- 2 Vectơ tiếp tuyến đơn vị  $\vec{T}(t) = \frac{\vec{r}'(t)}{|\vec{r}'(t)|}$ .

## Phương trình tiếp tuyến của đường cong

- 1 Tiếp tuyến ( $d$ ) :  $\frac{x-x(t_0)}{x'(t_0)} = \frac{y-y(t_0)}{y'(t_0)}$ .
- 2 Pháp tuyến ( $d'$ ) :  $x'(t_0) \cdot [x - x(t_0)] + y'(t_0) \cdot [y - y(t_0)] = 0$ .

# Đường cong cho dưới dạng hàm ẩn $f(x, y) = 0$

# Đường cong cho dưới dạng hàm ẩn $f(x, y) = 0$

## Phương trình tiếp tuyến và pháp tuyến của đường cong $f(x, y) = 0$

Cho  $M$  là một điểm chính quy.

- 1 Tiếp tuyến ( $d$ ) :  $f'_x(M) \cdot (x - x_0) + f'_y(M) \cdot (y - y_0) = 0$ .
- 2 Pháp tuyến ( $P$ ) :  $\frac{x - x_0}{f'_x(M)} = \frac{y - y_0}{f'_y(M)}$ .

# Đường cong cho dưới dạng hàm ẩn $f(x, y) = 0$

## Phương trình tiếp tuyến và pháp tuyến của đường cong $f(x, y) = 0$

Cho  $M$  là một điểm chính quy.

- ➊ Tiếp tuyến  $(d) : f'_x(M) \cdot (x - x_0) + f'_y(M) \cdot (y - y_0) = 0.$
- ➋ Pháp tuyến  $(P) : \frac{x - x_0}{f'_x(M)} = \frac{y - y_0}{f'_y(M)}.$

## Ví dụ

Viết phương trình tiếp tuyến và pháp tuyến với đường cong:

- ➊  $y = x^3 + 2x^2 - 4x - 3$  tại  $(-2, 5).$
- ➋  $y = e^{1-x^2}$  tại giao điểm của đường cong với đường thẳng  $y = 1.$
- ➌  $\begin{cases} x = \frac{1+t}{t^3} \\ y = \frac{3}{2t^3} + \frac{1}{2t} \end{cases}$  tại  $A(2, 2).$
- ➍  $x^{\frac{2}{3}} + y^{\frac{2}{3}} = 5$  tại  $M(8, 1).$

# Tích phân của hàm vectơ

## Tích phân của hàm vectơ

❶ 2 chiều  $\int_a^b \vec{r}(t) dt = \left( \int_a^b x(t) dt \right) \vec{i} + \left( \int_a^b y(t) dt \right) \vec{j}.$

❷ 3 chiều  $\int_a^b \vec{r}(t) dt = \left( \int_a^b x(t) dt \right) \vec{i} + \left( \int_a^b y(t) dt \right) \vec{j} + \left( \int_a^b z(t) dt \right) \vec{k}.$



# Tích phân của hàm vectơ

## Tích phân của hàm vectơ

❶ 2 chiều  $\int_a^b \vec{r}(t) dt = \left( \int_a^b x(t) dt \right) \vec{i} + \left( \int_a^b y(t) dt \right) \vec{j}.$

❷ 3 chiều  $\int_a^b \vec{r}(t) dt = \left( \int_a^b x(t) dt \right) \vec{i} + \left( \int_a^b y(t) dt \right) \vec{j} + \left( \int_a^b z(t) dt \right) \vec{k}.$

## Độ dài đường cong

❶ 2 chiều:  $L = \int_a^b \sqrt{x'(t)^2 + y'(t)^2} dt = \int_a^b |\vec{r}'(t)| dt.$

❷ 3 chiều:  $L = \int_a^b \sqrt{x'(t)^2 + y'(t)^2 + z'(t)^2} dt = \int_a^b |\vec{r}'(t)| dt.$

# Độ cong của đường cong

## Hàm độ dài

$$s(t) = \int_a^t |\vec{r}'(\tau)| d\tau \quad (\text{Chú ý: } s'(t) = |\vec{r}'(t)|).$$

# Độ cong của đường cong

## Hàm độ dài

$$s(t) = \int_a^t |\vec{r}'(\tau)| d\tau \quad (\text{Chú ý: } s'(t) = |\vec{r}'(t)|).$$

Cho  $\vec{T}(t) = \frac{\vec{r}'(t)}{|\vec{r}'(t)|}$  là vectơ tiếp tuyến đơn vị. Độ cong của đường cong  $C$  tại một điểm là một đại lượng đo tốc độ biến thiên của vectơ tiếp tuyến đơn vị tại điểm đó theo độ dài cung.

# Độ cong của đường cong

## Hàm độ dài

$$s(t) = \int_a^t |\vec{r}'(\tau)| d\tau \quad (\text{Chú ý: } s'(t) = |\vec{r}'(t)|).$$

Cho  $\vec{T}(t) = \frac{\vec{r}'(t)}{|\vec{r}'(t)|}$  là vectơ tiếp tuyến đơn vị. Độ cong của đường cong  $C$  tại một điểm là một đại lượng đo tốc độ biến thiên của vectơ tiếp tuyến đơn vị tại điểm đó theo độ dài cung.

## Định nghĩa

*Độ cong của đường cong là*

$$K = \left| \frac{d\vec{T}}{ds} \right|,$$

*ở đó  $\vec{T}$  là vectơ tiếp tuyến đơn vị và  $s$  là hàm độ dài.*

# Độ cong của đường cong

## Định lý

$$K = \frac{|\vec{T}'(t)|}{|\vec{r}'(t)|}$$

# Độ cong của đường cong

## Định lý

$$K = \frac{|\vec{T}'(t)|}{|\vec{r}'(t)|} = \frac{|\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)|}{|\vec{r}'(t)|^3}.$$

# Độ cong của đường cong

## Định lý

$$K = \frac{|\vec{T}'(t)|}{|\vec{r}'(t)|} = \frac{|\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)|}{|\vec{r}'(t)|^3}.$$

## Độ cong của đường cong phẳng

$$\bullet \begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases} \Rightarrow K = \frac{\begin{vmatrix} x' & y' \\ x'' & y'' \end{vmatrix}}{(x'^2 + y'^2)^{3/2}}$$

$$\bullet y = f(x) \Rightarrow K = \frac{|y''|}{(1+y'^2)^{3/2}}$$

# Độ cong của đường cong

## Độ cong của đường cong phẳng

$$\bullet \quad y = f(x) \Rightarrow K = \frac{|y''|}{(1+y'^2)^{3/2}}$$

$$\bullet \quad \begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases} \Rightarrow K = \frac{\begin{vmatrix} x' & y' \\ x'' & y'' \end{vmatrix}}{(x'^2 + y'^2)^{3/2}}$$

## Ví dụ

Tính độ cong của:

$$\textcircled{1} \quad y = -x^3 \text{ tại điểm có hoành độ } x = \frac{1}{2}.$$

$$\textcircled{2} \quad \begin{cases} x = a(t - \sin t) \\ y = a(1 - \cos t) \end{cases} \quad (a > 0) \text{ tại điểm bất kì.}$$

$$\textcircled{3} \quad x^{\frac{2}{3}} + y^{\frac{2}{3}} = a^{\frac{2}{3}} \text{ tại điểm bất kì } (a > 0).$$



# Độ cong của đường cong trong không gian

Cho đường cong  $\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \\ z = z(t) \end{cases}$  và  $M(x_0, y_0, z_0)$  là một điểm chính quy.

$$K = \frac{\sqrt{\begin{vmatrix} y' & z' \\ y'' & z'' \end{vmatrix}^2 + \begin{vmatrix} z' & x' \\ z'' & x'' \end{vmatrix}^2 + \begin{vmatrix} x' & y' \\ x'' & y'' \end{vmatrix}^2}}{(x'^2 + y'^2 + z'^2)^{\frac{3}{2}}}.$$

## Ví dụ (Cuối kì K62)

Tính độ cong của đường xoắn ốc cho bởi phương trình  $x = \cos t, y = \sin t, z = t$  tại điểm ứng với  $t = \frac{\pi}{2}$ .

# Hình bao của họ đường cong phụ thuộc tham số

## Định nghĩa

Cho họ đường cong  $(L) : F(x, y, c) = 0$  phụ thuộc vào một tham số. Nếu

- mỗi đường cong trong họ  $(L)$  đều tiếp xúc với đường cong  $(E)$  tại một điểm nào đó trên  $E$  và,
- tại mỗi điểm thuộc  $(E)$  đều tồn tại một đường cong của họ  $(L)$  tiếp xúc với  $(E)$

thì  $(E)$  được gọi là hình bao của họ đường cong  $(L)$ .

# Hình bao của họ đường cong phụ thuộc tham số

## Định nghĩa

Cho họ đường cong  $(L) : F(x, y, c) = 0$  phụ thuộc vào một tham số. Nếu

- mỗi đường cong trong họ  $(L)$  đều tiếp xúc với đường cong  $(E)$  tại một điểm nào đó trên  $E$  và,
- tại mỗi điểm thuộc  $(E)$  đều tồn tại một đường cong của họ  $(L)$  tiếp xúc với  $(E)$

thì  $(E)$  được gọi là hình bao của họ đường cong  $(L)$ .

## Định lý (Quy tắc tìm hình bao)

Nếu họ đường cong  $F(x, y, c) = 0$  không có điểm kỳ dị thì hình bao của nó được xác định bằng cách khử  $c$  từ hệ phương trình

$$\begin{cases} F(x, y, c) = 0 \\ F'_c(x, y, c) = 0. \end{cases} \quad (1)$$

# Hình bao của họ đường cong phụ thuộc tham số

## Chú ý

Nếu họ đường cong đã cho có điểm kì dị thì hệ phương trình (1) bao gồm hình bao ( $E$ ) và quỹ tích các điểm kì dị thuộc họ các đường cong đã cho.

## Ví dụ

Tìm hình bao của họ đường cong sau:

a.  $y = \frac{x}{c} + c^2$

b.  $cx^2 + c^2y = 1$

c.  $y = c^2(x - c)^2$

# Ứng dụng của phép tính vi phân trong hình học

- 1 Các ứng dụng của phép tính vi phân trong hình học phẳng
  - Hàm vectơ
  - Phương trình tiếp tuyến và pháp tuyến của đường cong
  - Độ cong của đường cong
  - Hình bao của họ đường cong phụ thuộc một tham số
- 2 Các ứng dụng của phép tính vi phân trong hình học không gian
  - Phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường cong
  - Phương trình tiếp diện của mặt cong.

# Phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường cong

Cho hàm vectơ  $\vec{r}(t)$  khả vi và điểm  $M$  chính quy.

## Định nghĩa

- 1 Vectơ  $\vec{r}'(t)$  được gọi là vectơ tiếp tuyến của đường cong  $\vec{r} = \vec{r}(t)$  tại điểm  $M$ .
- 2 Vectơ tiếp tuyến đơn vị  $\vec{T}(t) = \frac{\vec{r}'(t)}{|\vec{r}'(t)|}$ .

# Phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường cong

Cho hàm vectơ  $\vec{r}(t)$  khả vi và điểm  $M$  chính quy.

## Định nghĩa

- ➊ Vectơ  $\vec{r}'(t)$  được gọi là vectơ tiếp tuyến của đường cong  $\vec{r} = \vec{r}(t)$  tại điểm  $M$ .
- ➋ Vectơ tiếp tuyến đơn vị  $\vec{T}(t) = \frac{\vec{r}'(t)}{|\vec{r}'(t)|}$ .

## Phương trình tiếp tuyến tại $M$

$$(d) : \frac{x - x(t_0)}{x'(t_0)} = \frac{y - y(t_0)}{y'(t_0)} = \frac{z - z(t_0)}{z'(t_0)}.$$

## Phương trình pháp diện tại $M$

$$(P) : x'(t_0) \cdot [x - x(t_0)] + y'(t_0) \cdot [y - y(t_0)] + z'(t_0) \cdot [z - z(t_0)] = 0.$$

# Phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường cong

## Ví dụ

Viết phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường:

a. 
$$\begin{cases} x = a \sin^2 t \\ y = b \sin t \cos t \\ z = c \cos^2 t \end{cases} \quad \text{tại điểm ứng với } t = \frac{\pi}{4}, (a, b, c > 0).$$

b. 
$$\begin{cases} x = \frac{e^t \sin t}{\sqrt{2}} \\ y = 1 \\ z = \frac{e^t \cos t}{\sqrt{2}} \end{cases} \quad \text{tại điểm ứng với } t = 0.$$



# Phương trình tiếp diện của mặt cong

Cho mặt cong  $S$  xác định bởi phương trình  $f(x, y, z) = 0$  và  $M(x_0, y_0, z_0)$  là một điểm chính quy của  $S$ .

Mặt cong cho bởi phương trình  $z = z(x, y)$

# Phương trình tiếp diện của mặt cong

Cho mặt cong  $S$  xác định bởi phương trình  $f(x, y, z) = 0$  và  $M(x_0, y_0, z_0)$  là một điểm chính quy của  $S$ .

Mặt cong cho bởi phương trình  $z = z(x, y)$

$$(P) : z - z_0 = z'_x(M) \cdot (x - x_0) + z'_y(M) \cdot (y - y_0).$$

Mặt cong cho bởi phương trình  $f(x, y, z) = 0$

# Phương trình tiếp diện của mặt cong

Cho mặt cong  $S$  xác định bởi phương trình  $f(x, y, z) = 0$  và  $M(x_0, y_0, z_0)$  là một điểm chính quy của  $S$ .

Mặt cong cho bởi phương trình  $z = z(x, y)$

$$(P) : z - z_0 = z'_x(M) \cdot (x - x_0) + z'_y(M) \cdot (y - y_0).$$

Mặt cong cho bởi phương trình  $f(x, y, z) = 0$

$$(P) : f'_x(M) \cdot (x - x_0) + f'_y(M) \cdot (y - y_0) + f'_z(M) \cdot (z - z_0) = 0.$$

Phương trình pháp tuyến của mặt cong  $f(x, y, z) = 0$

$$(d) : \frac{x - x_0}{f'_x(M)} = \frac{y - y_0}{f'_y(M)} = \frac{z - z_0}{f'_z(M)}.$$

# Phương trình pháp tuyến và tiếp diện của mặt cong

## Ví dụ

Viết phương trình pháp tuyến và tiếp diện của mặt cong:

a)  $x^2 - 4y^2 + 2z^2 = 6$  tại điểm  $(2, 2, 3)$ .

b)  $z = 2x^2 + 4y^2$  tại điểm  $(2, 1, 12)$ .

c)  $z = \ln(2x + y)$  tại điểm  $(-1, 3, 0)$

# Phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường cong

Cho đường cong xác định bởi giao của hai mặt cong  $\begin{cases} f(x, y, z) = 0 \\ g(x, y, z) = 0. \end{cases}$

Đặt

- $\vec{n}_f = (f'_x(M), f'_y(M), f'_z(M))$
- $\vec{n}_g = (g'_x(M), g'_y(M), g'_z(M))$ .

# Phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường cong

Cho đường cong xác định bởi giao của hai mặt cong  $\begin{cases} f(x, y, z) = 0 \\ g(x, y, z) = 0. \end{cases}$

Đặt

- $\vec{n}_f = (f'_x(M), f'_y(M), f'_z(M))$
- $\vec{n}_g = (g'_x(M), g'_y(M), g'_z(M))$ .

vectơ chỉ phương của tiếp tuyến

Khi đó  $\vec{n}_f \times \vec{n}_g = (A, B, C)$  là vectơ chỉ phương của tiếp tuyến tại  $M$ .

Phương trình tiếp tuyến

$$\frac{x - x_0}{A} = \frac{y - y_0}{B} = \frac{z - z_0}{C}$$

Phương trình pháp diện

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

# Phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường cong

## Ví dụ

Viết phương trình tiếp tuyến và pháp diện của đường:

a.  $\begin{cases} x^2 + y^2 = 10 \\ y^2 + z^2 = 25 \end{cases}$  tại điểm  $A(1, 3, 4)$

b.  $\begin{cases} 2x^2 + 3y^2 + z^2 = 47 \\ x^2 + 2y^2 = z \end{cases}$  tại điểm  $B(-2, 6, 1)$