Cheat sheet Aplikovaná matematika
(Robert Mařík, 25. února 2023)

Determinanty

Determinant 2×2: $\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$

Determinant 3×3:
$$\begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{vmatrix} = aei - afh + bfg - bdi + cdh - ceg$$

Vektory, $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$, $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$,

Skalární součin vektorů: $\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3$

Vektorový součin vektorů:
$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix}$$

Délka vektoru : $|\vec{a}| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$

Vzorce pro derivování

(1) $(c)' = 0$
(2) $(x^n)' = nx^{n-1}$
(3) $(e^x)' = e^x$
(4) $(\ln x)' = \dfrac{1}{x}$
(5) $(\sin x)' = \cos x$
(6) $(\cos x)' = -\sin x$
(7) $(\operatorname{tg} x)' = \dfrac{1}{\cos^2 x}$
(8) $(\operatorname{cotg} x)' = -\dfrac{1}{\sin^2 x}$
(9) $(\arcsin x)' = \dfrac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
(10) $(\arccos x)' = -\dfrac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
(11) $(\operatorname{arctg} x)' = \dfrac{1}{1+x^2}$

1. $(u \pm v)' = u' \pm v'$
2. $(cu)' = cu'$
3. $(uv)' = u'v + uv'$
4. $\left(\dfrac{u}{v}\right)' = \dfrac{u'v - uv'}{v^2}$
5. $\Big(u(v(x))\Big)' = u'(v(x))v'(x)$

Vzorce pro integrování

(1) $\displaystyle\int dx = x + c$
(2) $\displaystyle\int x^n\,dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + c$
(3) $\displaystyle\int \frac{1}{x}\,dx = \ln|x| + c$
(4) $\displaystyle\int e^x\,dx = e^x + c$
(5) $\displaystyle\int \sin x\,dx = -\cos x + c$
(6) $\displaystyle\int \cos x\,dx = \sin x + c$
(7) $\displaystyle\int \frac{1}{\cos^2 x}\,dx = \operatorname{tg} x + c$
(8) $\displaystyle\int \frac{1}{\sin^2 x}\,dx = -\operatorname{cotg} x + c$
(9) $\displaystyle\int \frac{1}{\sqrt{1-x^2}}\,dx = \arcsin x + c$
(10) $\displaystyle\int \frac{1}{1+x^2}\,dx = \operatorname{arctg} x + c$
(11) $\displaystyle\int \frac{1}{1-x^2}\,dx = \frac{1}{2}\ln\left|\frac{1+x}{1-x}\right| + c$

Parciální derivace

Gradient: $\operatorname{grad} f = \nabla f = \left(\dfrac{\partial f}{\partial x}, \dfrac{\partial f}{\partial y}, \dfrac{\partial f}{\partial z}\right)$

Laplaceův operátor: $\nabla^2 f = \dfrac{\partial^2}{(\partial x)^2} f + \dfrac{\partial^2}{(\partial y)^2} f + \dfrac{\partial^2}{(\partial z)^2} f$

Lineární aproximace:
$$f(x,y) \approx f(x_0,y_0) + \frac{\partial f(x_0,y_0)}{\partial x}(x-x_0) + \frac{\partial f(x_0,y_0)}{\partial y}(y-y_0)$$
$$f(x,y) \approx f(x_0,y_0) + \nabla f(x_0,y_0) \cdot (x-x_0, y-y_0)$$

Tečna k vrstevnici $f(x,y) = C$ v bodě (x_0, y_0):
$$\nabla f(x_0,y_0) \cdot (x-x_0, y-y_0) = 0$$

Zákon šíření chyb:
$$\Delta f(x_1, x_2, \dots x_n) \approx \sqrt{\left(\frac{\partial f}{\partial x_1}\Delta x_1\right)^2 + \cdots + \left(\frac{\partial f}{\partial x_n}\Delta x_n\right)^2}$$

Schwarzova věta: $\dfrac{\partial}{\partial x}\dfrac{\partial f}{\partial y} = \dfrac{\partial}{\partial y}\dfrac{\partial f}{\partial x}$

Vektorová analýza

$\vec{F} = (P, Q, R) = P\vec{i} + Q\vec{j} + R\vec{k}$

Divergence: $\operatorname{div} \vec{F} = \nabla \cdot \vec{F} = \dfrac{\partial P}{\partial x} + \dfrac{\partial Q}{\partial y} + \dfrac{\partial R}{\partial z}$

Rotace:
$$\operatorname{rot} \vec{F} = \nabla \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \dfrac{\partial}{\partial x} & \dfrac{\partial}{\partial y} & \dfrac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix}$$
$$= \left(\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z}\right)\vec{i} + \left(\frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x}\right)\vec{j} + \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y}\right)\vec{k}$$

Rovnice matematické fyziky

Rovnice kontinuity: $\dfrac{\partial u}{\partial t} = \sigma - \nabla \cdot \vec{j}$

Konstituční vztah: $\vec{j} = D\nabla u$

Difuzní rovnice: $\dfrac{\partial u}{\partial t} = \sigma + \nabla(D\nabla u)$

Rovnice vedení tepla: $\rho c \dfrac{\partial T}{\partial t} = \nabla(\lambda \nabla T)$

Křivkový integrál

Vektorový zápis křivky a její derivace
$$\vec{r}(t) = \varphi(t)\vec{i} + \psi(t)\vec{j},\ t \in [a,b], \qquad \frac{d\vec{r}}{dt} = \varphi'\vec{i} + \psi'\vec{j},$$

Křivkový integrál prvního druhu
$$ds = |d\vec{r}| = \sqrt{(\varphi')^2 + (\psi')^2}dt$$
$$\int_C f ds = \int_a^b f\sqrt{(\varphi')^2 + (\psi')^2}dt$$

V integrálu napravo jsou do funkce f za x a y dosazeny funkce $\varphi(t)$ a $\psi(t)$. Analogicky pro prostorové křivky.

Křivkový integrál druhého druhu
$$\vec{F} = P\vec{i} + Q\vec{j}\ , \qquad \vec{F} \cdot d\vec{r} = P\varphi' dt + Q\psi' dt$$
$$\int_C \vec{F} d\vec{r} = \int_C P dx + Q dy = \int_a^b (P\varphi' + Q\psi')dt$$

V integrálu napravo jsou do složek P a Q funkce $\vec{F}$ za x a y dosazeny funkce $\varphi(t)$ a $\psi(t)$. Analogicky pro prostorové křivky.

Greenova věta
$$\oint_{\partial\Omega} \vec{F} d\vec{r} = \underbrace{\oint_{\partial\Omega} P\mathrm{d}x + Q\mathrm{d}y}_{\text{Cirkulace } \vec{F} \text{ po hranici } \partial\Omega} = \iint_\Omega \overbrace{\left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y}\right)}^{[\operatorname{rot}(P\vec{i}+Q\vec{j})]_z} \mathrm{d}x\mathrm{d}y$$
$$\underbrace{\oint_{\partial\Omega} -Q\mathrm{d}x + P\mathrm{d}y}_{\text{Tok } \vec{F} \text{ přes hranici } \partial\Omega} = \iint_\Omega \underbrace{\left(\frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y}\right)}_{\operatorname{div}(P\vec{i}+Q\vec{j})} \mathrm{d}x\mathrm{d}y$$

Nezávislost integrálu na integrační cestě

$C : \vec{r}(t) = \varphi(t)\vec{i} + \psi(t)\vec{j},\ t \in [a,b]$

Následující výroky jsou ekvivalentní.

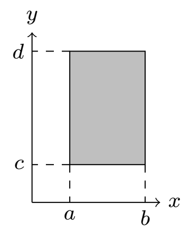
(i) Integrál $\displaystyle\int_C \vec{F}\mathrm{d}\vec{r}$ nezávisí v Ω na integrační cestě.
(ii) $\displaystyle\oint_C \vec{F}\mathrm{d}\vec{r} = 0$ po libovolné uzavřené křivce C v Ω.
(iii) $\operatorname{rot} \vec{F} = 0$
(iv) Existuje funkce φ s vlastností $\nabla\varphi = \vec{F}$.

Jsou-li tyto podmínky splněny, platí $\displaystyle\int_C \vec{F}\mathrm{d}\vec{r} = \varphi(\vec{r}(b)) - \varphi(\vec{r}(a))$.

Dvojný integrál $\iint_M f(x,y)\,dx\,dy$ resp. $\iint_M f(x,y)\,dA$

(1) Integrál přes obdélník $R = [a,b] \times [c,d]$

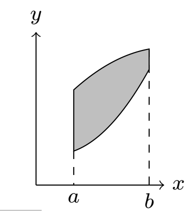
$$\iint_R f(x,y)\,dx\,dy = \int_a^b \int_c^d f(x,y)\,dy\,dx$$
$$= \int_c^d \int_a^b f(x,y)\,dx\,dy$$
$$\iint_R f(x)g(y)\,dx\,dy = \int_a^b f(x)\,dx \int_c^d g(y)\,dy$$



(2) Oblast mezi funkcemi proměnné x

M_1: $a \le x \le b$, $\varphi(x) \le y \le \psi(x)$

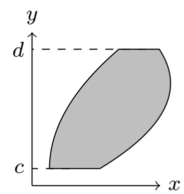
$$\iint_{M_1} f(x,y)\,dx\,dy = \int_a^b \int_{\varphi(x)}^{\psi(x)} f(x,y)\,dy\,dx$$



(3) Oblast mezi funkcemi proměnné y

M_2: $a \le y \le b$, $\varphi(y) \le x \le \psi(y)$

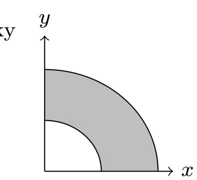
$$\iint_{M_2} f(x,y)\,dx\,dy = \int_a^b \int_{\varphi(y)}^{\psi(y)} f(x,y)\,dx\,dy$$



(4) Oblast mezi kruhy nebo kruhovými výseky

M_3: $r_1 \le r \le r_2$, $\varphi_1 \le \varphi \le \varphi_2$

$$\iint_{M_3} f(x,y)\,dx\,dy = \int_{\varphi_1}^{\varphi_2} \int_{r_1}^{r_2} f(r,\varphi) r\,d\varphi\,dr$$



Separovatelné ODR

$$y' = \frac{dy}{dx} = f(x)g(y) \implies \begin{cases} y(x) = y_i, \text{ kde } g(y_i) = 0 \\ \displaystyle\int \frac{1}{g(y)}dy = C + \int f(x)dx \end{cases}$$

Lineární operátory

(1) $L[y_1 + y_2] = L[y_1] + L[y_2]$ a $L[Cy] = CL[y]$

(2) $L[C_1y_1 + C_2y_2] = C_1L[y_1] + C_2L[y_2]$

Lineární DR 1. řádu $y' + a(x)y = b(x)$

Integrační faktor: $e^{\int a(x)dx}$

Rovnice vynásobená integračním faktorem:

$$\left(ye^{\int a(x)dx}\right)' = e^{\int a(x)dx}b(x)$$

Obecné řešení

$$y = Ce^{-\int a(x)dx} + e^{-\int a(x)dx}\int e^{\int a(x)dx}b(x)dx$$

Lineární autonomní systémy $\frac{\mathrm{d}X}{\mathrm{d}t} = AX$

Má-li matice A vlastní vektor příslušný vlastní hodnotě λ, má soustava řešení

$$X(t) = ve^{\lambda t},$$

kde v je příslušný vlastní vektor. Toto řešení konverguje k počátku pro $\lambda < 0$ a roste neohraničeně pro $\lambda > 0$.

Má-li A celkem n různých vlastních hodnot, dostaneme takto n nezávislých řešení, ze kterých díky linearitě složíme řešení obecné.

Je-li vlastní hodnota λ komplexní, je i příslušný vlastní vektor v komplexní a řešeními jsou reálná a imaginární část $X(t) = ve^{\lambda t}$, přičemž

$$\Re(e^{(\alpha+i\beta)t}) = e^{\alpha t}\cos(\beta t) \quad \text{a} \quad \Im(e^{(\alpha+i\beta)t}) = e^{\alpha t}\sin(\beta t).$$

Řešení v tomto případě oscilují a mezi konvergencí a divergencí rozhoduje znaménko $\Re(\lambda) = \alpha$.

Pro $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ je λ řešením rovnice $\lambda^2 - (a+d)\lambda + (ad - bc) = 0$.

Linearizace nelineárního autonomního systému

$$\frac{\mathrm{d}X}{\mathrm{d}t} = F(X)$$

$X = (x_1, \dots, x_n)^T$, $F(X) = (F_1(X), \dots, F_n(X))^T$

Nechť X_0 je bod takový, že $F(X_0) = 0$. Buď $J(X_0) = \left(\frac{\partial F_i(X_0)}{\partial x_j}\right)$ Jacobiho matice funkce F v bodě X_0. Je-li $|J(X_0)| \ne 0$, mají autonomní systémy

$$\frac{\mathrm{d}X}{\mathrm{d}t} = F(X) \quad \text{a} \quad \frac{\mathrm{d}X}{\mathrm{d}t} = J(X_0)X$$

v okolí bodu X_0 stejné trajektorie s jediným rozdílem: střed linearizovaného systému může signalizovat střed, bod rotace nebo ohnisko nelineárního systému.

Lineární DR 2. řádu s konstantními koeficienty

(a) homogenní rovnice $y'' + py' + qy = 0$

Obecné řešení je

$$y = C_1y_1 + C_2y_2,$$

kde y_i jsou libovolná lineárně nezávislá řešení.

Charakteristická rovnice: $\lambda^2 + p\lambda + q = 0$

(1) Jsou-li $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$ dva různé reálné kořeny charakteristické rovnice, lze položit

$$y_1 = e^{\lambda_1 x}, \qquad y_2 = e^{\lambda_2 x}.$$

(2) Je-li $\lambda_1 \in \mathbb{R}$ dvojnásobným kořenem charakteristické rovnice, lze položit

$$y_1 = e^{\lambda_1 x}, \qquad y_2 = xe^{\lambda_1 x}.$$

(3) Jsou-li $\lambda_{1,2} = \alpha \pm i\beta \notin \mathbb{R}$ dva komplexně sdružené kořeny charakteristické rovnice, lze položit

$$y_1(x) = e^{\alpha x}\cos(\beta x), \qquad y_2(x) = e^{\alpha x}\sin(\beta x).$$

(b) nehomogenní rovnice $y'' + py' + qy = f(x)$

Obecné řešení je

$$y = C_1y_1 + C_2y_2 + y_p,$$

kde y_1 a y_2 jsou nezávislá řešení asociované homogenní rovnice a y_p jedno řešení nehomogenní rovnice. Je-li f polynom a $q \ne 0$, je jedno z partikulárních řešení polynom stejného stupně.

Parametrizace běžných křivek

(1) Úsečka z $[a_1, a_2]$ do $[b_1, b_2]$:

$$x = a_1 + t(b_1 - a_1)$$
$$y = a_2 + t(b_2 - a_2),\ t \in [0,1]$$

(2) Kružnice se středem v počátku a poloměrem r:

$$x = r\cos(t)$$
$$y = r\sin(t),\ t \in [0, 2\pi]$$

(3) Část grafu funkce $y = f(x)$ nad intervalem $[a,b]$:

$$x = t$$
$$y = f(t),\ t \in [a,b]$$