Cheat sheet Matematika

(Robert Mařík, 14. června 2021)

Funkce

- Zobrazení mající na vstupu a výstupu reálná čísla
- Podle toho, zda zachovávají uspořádání vzorů i pro obrazy dělíme na rostoucí, klesající a ostatní (bez monotonie).
- Podle toho, zda a jakým způsobem jsou symetrické dělíme na sudé, liché a ostatní (bez parity).
- Nejjednoduššími funkcemi jsou přímá úměrnost (násobení konstantou, y = kx) a napřímá úměrnost (násobení převrácené hodnoty konstantou, $y = \frac{k}{-} = k \frac{1}{-}$).
- Je-li y = f(x), říkáme, že y závisí na x. Veličina y je závislá veličina, veličina x je nezávislá veličina.

Spojitost, limita

- Spojité funkce mají relativně malé změny funkčních hodnot při relativně malách změnách vstupních dat. Např. nejsou skoky.
- Limita umožňuje doplnit funkční hodnotu funkce tak, aby se stala spojitou (odstranitelná nespojitost).

Derivace

Dává do souvislosti změny závislé a nezávislé veličiny. Změna se někdy interpretuje jako růst.

$$\frac{\mathrm{d}f}{\mathrm{d}x} := \lim_{h \to 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h}$$

- Rychlost s jakou se mění f při změnách x
- Změna f vyvolaná jednotkovou změnou x.
- Pro f(t) je $\frac{\mathrm{d}f}{\mathrm{d}t}$ rychlost růstu veličiny f (v čase).

Aplikace derivace

• Rovnice pro růst rychlostí úměrnou funční hodnotě je

$$\frac{\mathrm{d}x}{\mathrm{d}t} = kx.$$

Rovnice pro růst rychlostí úměrnou vzdálenosti od stacionárního stavu je

$$\frac{\mathrm{d}x}{\mathrm{d}t} = k(M - x).$$

Řešením těchto modelů je možné získat časový průběh hledané funkce.

• Lineární aproximace funkce f v okolí bodu x_0 je

$$f(x) \approx f(x_0) + \frac{df(x_0)}{dx}(x - x_0).$$

- Okamžitá rychlost. Derivace vystupuje všude tam, kde nestačí průměrná rychlost, ale požadujeme rychlost okamžitou. Je proto v matematické formulace naprosté většiny fyzikálních zákonů, pokud se nechceme specializovat pouze na děje probíhající konstantními rychlostmi (jako ve středoškolské fyzice).
- Rovnice vedení tepla (pro parciální derivace) obsahuje časové i prostorové derivace, protože teplo se šíří v prostoru a teplota v daném místě se při vedení tepla mění s
- Řešení rovnice f(x) = 0 je možno provést iteracemi

$$x_{n+1} = x_n - \frac{f(x_n)}{f'(x_n)},$$

kde $f'(x_n) = \frac{\mathrm{d}f(x_n)}{\mathrm{d}x}$ je derivace v bodě x_n a iterační proces začne v nepříliš špatném počátečním odhadu řešení x_0 (Newtonova metoda). Každý jeden krok metody zdvojnásobí počet desetinných míst při přibližném řešení rovnice.

Konečné diference

Slouží k numerickému aproximování derivace. Slouží také k odhadu derivace funmkce dané tabulkou.

Dopředná diference:
$$\frac{\mathrm{d}f}{\mathrm{d}x} = f'(x) \approx \frac{f(x) - f(x-h)}{h}$$

Centrální diference:
$$\frac{\mathrm{d}f}{\mathrm{d}x} = f'(x) \approx \frac{f(x+h) - f(x-h)}{2h}$$

Druhá diference:
$$\frac{\mathrm{d}^2 f}{\mathrm{d} x^2} = f''(x) \approx \frac{f(x-h) - 2f(x) + f(x+h)}{h^2}$$

Vzorce pro derivování

- (1) (c)' = 0
- (2) $(x^n)' = nx^{n-1}$
- (3) $(e^x)' = e^x$
- $(4) (\ln x)' = \frac{1}{-1}$
- $(5) (\sin x)' = \cos x$
- (6) $(\cos x)' = -\sin x$
- $(7) (\operatorname{tg} x)' = \frac{1}{\cos^2 x}$
- $(8) \left(\cot x\right)' = -\frac{1}{\sin^2 x}$
- (9) $(\arcsin x)' = \frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$

- $(10) (\arccos x)' = -\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
- (11) $(\operatorname{arctg} x)' = \frac{1}{1 + m^2}$
- 1. $(u \pm v)' = u' \pm v'$
- 2. (cu)' = cu'
- 3. (uv)' = u'v + uv'
- 4. $\left(\frac{u}{u}\right)' = \frac{u'v uv'}{u^2}$
- 5. (u(v(x)))' = u'(v(x))v'(x)

Integrál

Neurčitý integrál Opak derivace. Z rychlosti změny určíme časový průběh měnící se veličiny. Je dána až na aditivní konstantu související s výchozím stavem. Píšeme

$$\int f(x) \, \mathrm{d}x = F(b) - F(a),$$

kde F(x) je funkce splňující $\frac{dF}{dx} = f(x)$.

Vzorce pro integrování

$$(1) \int dx = x + c$$

$$(2) \int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + c$$

$$(3) \int \frac{1}{x} dx = \ln|x| + c$$

$$(4) \int e^x dx = e^x + c$$

$$(5) \int \sin x dx = -\cos x + c$$

$$(6) \int \cos x dx = \sin x + c$$

$$(7) \int \frac{1}{\cos^2 x} dx = \operatorname{tg} x + c$$

$$(8) \int \frac{1}{\sin^2 x} dx = -\cot x + c$$

$$(9) \int \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} dx = \arcsin x + c$$

$$(10) \int \frac{1}{1+x^2} dx = \arctan x + c$$

$$(11) \int \frac{1}{1-x^2} dx = \frac{1}{2} \ln\left|\frac{1+x}{1-x}\right| + c$$

Určitý Newtonův integrál Opak derivace, z rychlosti změny a z časového intervalu určímě změnu veličiny na daném intervalu. Narozdíl od neurčitého interálu je určitý integrál dán jednoznačně a není nutná informace o počátečním stavu. Počítáme vztahem

$$\int_{a}^{b} f(x) dx = F(b) - F(a),$$

kde F(x) je funkce splňující $\frac{\mathrm{d}F}{\mathrm{d}x} = f(x)$.

Určitý Riemmannův integrál Počítá se stejně jako Newtonův. Součet nekonečné mnoha malých příspěvků k aditivní veličině. V praxi náhrada za nemožnost použít násobení v případě nekonstantních parametrů. Například dráha pohybu je rychlost násobená časem v případě pohybu konstantní rychlostí. V případě pohybu nekonstantní rychlostí je dráha místo součinu integrál rychlosti jako funkce času.

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