MAT1110 Oblig 2

av Rosa Alsgaard

#### 1a – hvordan finner vi N

For å få en enhetsnormalvektor må vi ta vektoren og dele den på sin egen lengde.

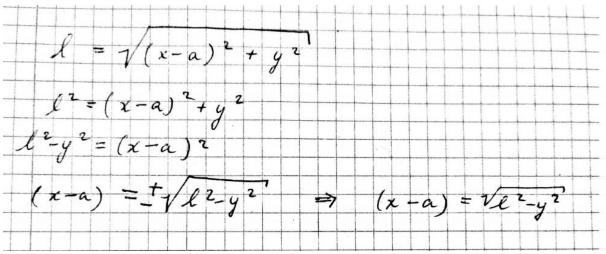
Lengden av AM = I. Lengden til for eksempel en vektor u = [a, b] er  $\sqrt{a^2 + b^2}$ .

Hvis vi har 
$$I = \sqrt{(x-a)^2 + y^2}$$
 kan vi sette  $N(x,y) = (\frac{-y}{l}, \frac{x-a}{l})$ .

Kommentar: Jeg er klar over at forklaringen over ikke er helhetlig.

# 1b – plott vektorfeltet fra oppgave 1a

Finner først et uttrykk for (x-a).



Velger kun den positive roten i henhold til oppgaveteksten og går videre til plotting.

MatLab kode og plott forsøk 1, med rutenettet -100<x,y<100 og l = 3.

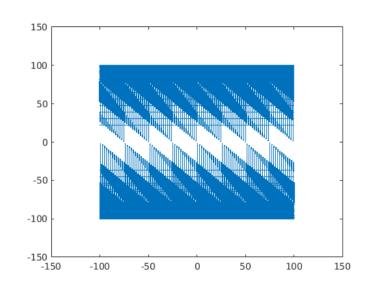
#### oppgave 1b

```
% rutenett
x = -100:0.5:100; y = -100:0.5:100;
[x,y] = meshgrid(x,y);

l = 3;
x_a = sqrt(l^2-y^2);

u = -y/l;
v = x_a/l;

% plott
N = quiver(x,y,u,v);
```



MatLab kode og plott forsøk 2, med rutenettet -5<x,y<5 og l = 5.

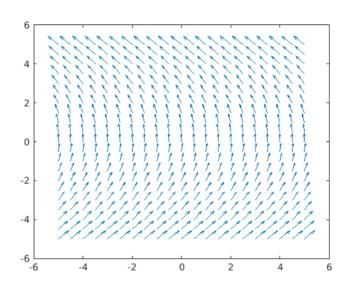
```
poppgave 1b

% rutenett
x = -5:0.5:5; y = -5:0.5:5;
[x,y] = meshgrid(x,y);

l = 5;
x_a = sqrt(1^2-y^2);

u = -y/1;
v = x_a/1;

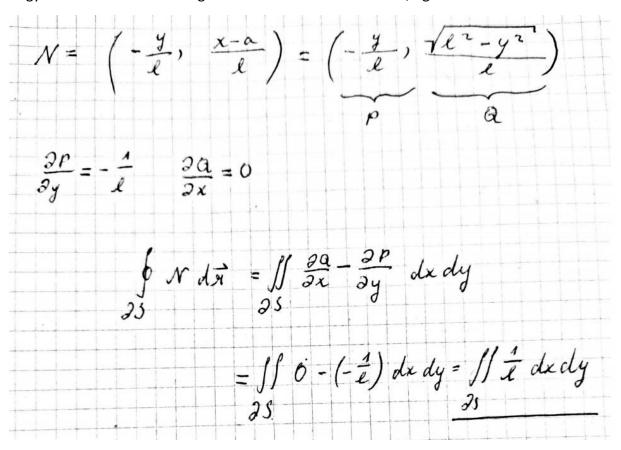
% plott
N = quiver(x,y,u,v);|
```



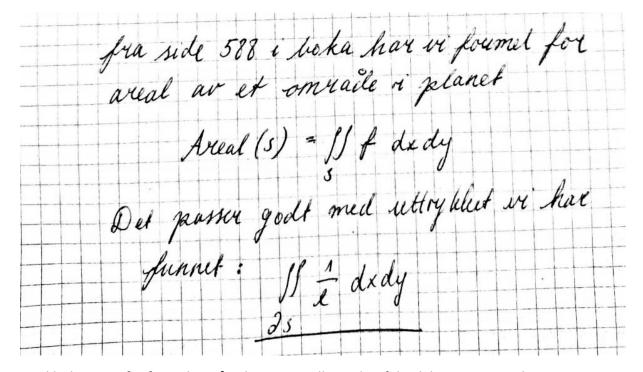
Jeg tar utgangspunkt i at forsøk 2 gir en riktigere fremstilling av vektorfeltet.

### 1c – vis at telleverket beregner arealet

Begynner med å definere P og Q i henhold til Green's teorem, og finner deriverte av disse.



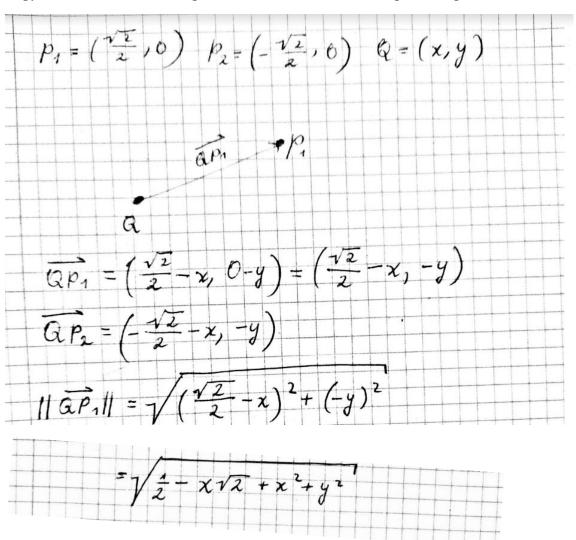
Setter «de deriverte» inn i Green's teorem.

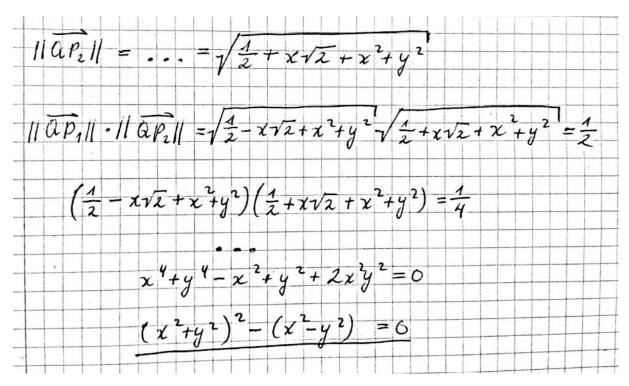


Konkluderer ut ifra formelen på side 588 at tellerverket faktisk beregner arealet.

# **2a** – vis at lemniskate-likningen fungerer

Begynner med å finne QP1 og QP2 vektorene. Deretter trenger vi lengdene av dem.

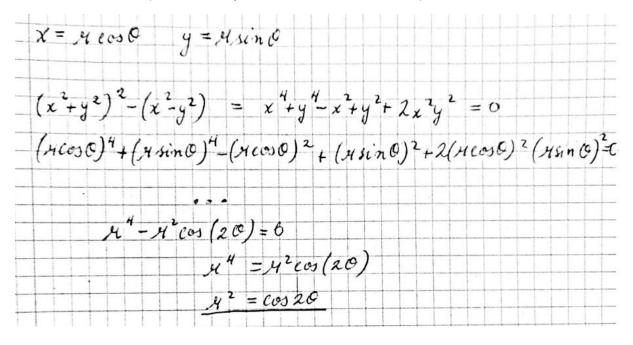




Brukte internett-kalkulator for å forkorte uttrykket IIQP1II \* IIQP2II. (Markert med tre prikker i håndskriften over.) Satte deretter resultatet lik  $\frac{1}{2}$  og kom frem til lemniskatelikningen.

## **2b** – finn lemniskate-likningen i polarkoordinate

Erstatter x og y i lemniskate-likningen med polarkoordinater og forkorter ved hjelp av en internett-kalkulator (vist med tre prikker i håndskriften under.)

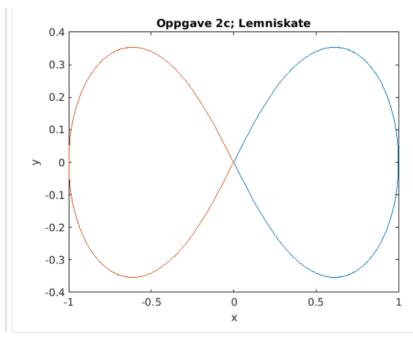


# 2c – plott lemniskate-likningen i MatLab

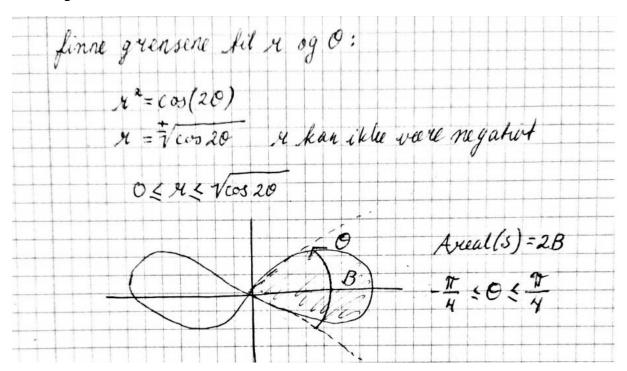
MatLab kode og plott:

# oppgave 2c

```
% parametrisering
N = 500;
theta = linspace(-pi/4, pi/4, N);
x = sqrt(cos(2.*theta)).*cos(theta);
y = sqrt(cos(2.*theta)).*sin(theta);
theta2 = linspace(3*pi/4, 5*pi/4, N);
x2 = real(sqrt(cos(2.*theta2)).*cos(theta2));
y2 = real(sqrt(cos(2.*theta2)).*sin(theta2));
% plott
plot(x,y)
title("Oppgave 2c; Lemniskate")
xlabel('x')
ylabel('y')
hold on
plot(x2,y2)|
```

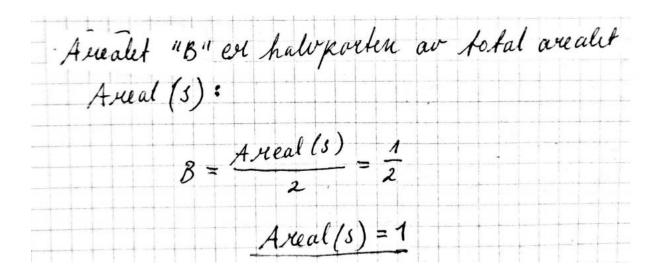


## 2d – regn ut arealet omsluttet av lemniskaten

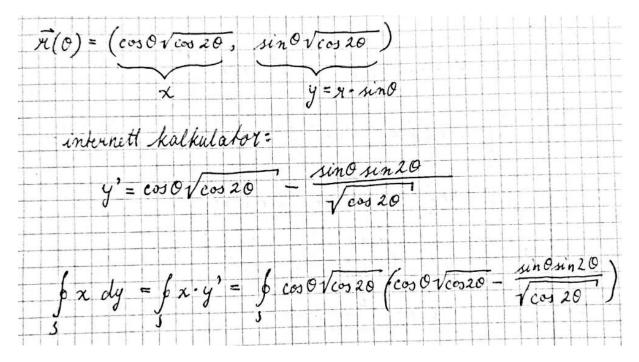


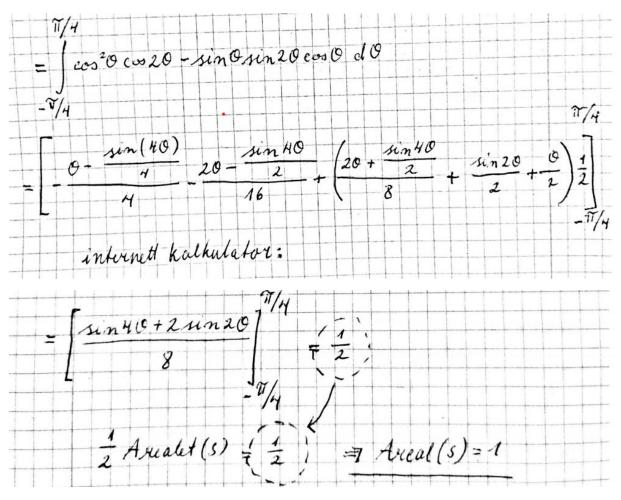
Etter å ha funnet grensene går vi videre til selve integralet, hvor integranden må være 1. Gjort om til polarkoordinater har vi derfor integranden 1\*jacobideterminanten r = r.

$$\iint_{R} u \, dx \, d\theta = \iint_{H} \int_{Cos 20}^{T/H} \int_{Cos 20}^{T/H} \int_{T}^{T/H} \int_{$$



# 2e – regn ut linjeintegralet

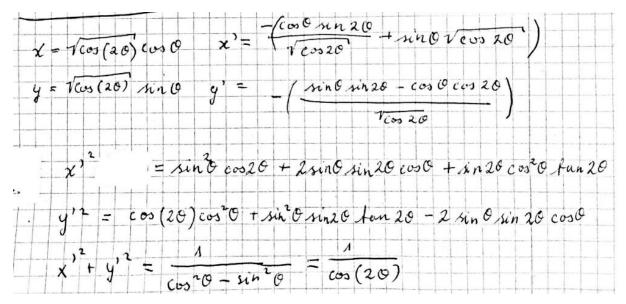




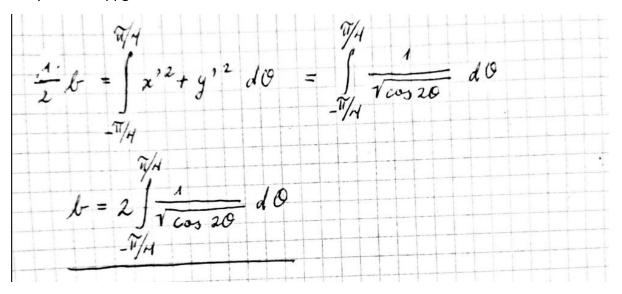
Arealet vi får i denne oppgaven samstemmer med resultatet fra oppgave 2d.

# **2f** – finn frem til formel for buelengden

Buelengden kan uttrykkes ved integralet av sqrt(dx^2+dy^2). Begynner derfor med å finne uttrykkene som trengs.



Setter inn utrykkene i formelen for buelengde. Gjør tilpasninger slik at likningen likner uttrykket fra oppgaveteksten.



### 3abcd

Matlab kode:

```
oppgave 3a
 % egenvektorer
 P = [1 0.3 0 0 0;
      0 0.5 0.5 0 0;
                                                                         egenvektorer =
      0 0.2 0.3 0.2 0;
                                                                               1.0000
      0 0 0.2 0.4 0;
                                                                                                              0
                                                                                                                        0
                                                                                        1.0000
      0 0 0 0.4 1];
                                                                                   0
                                                                                                 -0.0000
                                                                                                                        0
                                                                                   0
                                                                                            a
                                                                                                     a
                                                                                                          0.7732
                                                                                                                        0
  [u,egenvektorer] = eig(P);
                                                                                                                   0.4268
                                                                                   0
 egenvektorer
                                                                              1.0000
                                                                                        0.8769
                                                                                                 0.6923
                                                                                                          0.2308
                                                                                                                        0
                                                                                                 0.0000
oppgave 3b
                                                                                        0.0000
                                                                                                          0.0000
                                                                                                                        0
                                                                                                          0.0000
                                                                                   0
                                                                                                                        0
                                                                                        0.0000
                                                                                                 0.0000
                                                                                                          0.0000
 % sannsynlighet for å havne i endekurv
                                                                                        0.1231
                                                                                                 0.3077
                                                                                                          0.7692
                                                                                                                   1.0000
 p = P^100
oppgave 3c
 % dette gjorde jeg allerede i oppgave 3b.
                                                                         oppg3d = 5x6
oppgave 3d
                                                                              1.0000
                                                                                                                  -1.5000
                                                                                                                            0.0000
                                                                                        1.0000
                                                                                                                   5.0000
                                                                                                                            2.0000
 % hvor var de 10 ballene opprinnelig
                                                                                   0
                                                                                            0
                                                                                                 1.0000
                                                                                                               0
                                                                                                                  -5.0000
                                                                                                                            3.0000
                                                                                                                            5.0000
                                                                                   0
                                                                                            0
                                                                                                          1.0000
                                                                                                                   2.5000
                                                                                                     0
 b = [2.070; 2.055; 1.293; 0.942; 3.64];
 oppg3d = rref([P^3 b])
```

Utdypende forklaringer av MatLab kode:

3a:

Egenvektorene er i matrisen ved navn egenvektorer.

3b:

I matrisen ved navn p representerer første kolonne kurv s1, andre kolonne kurv s2 osv ...

Første rad i matrisen representerer sannsynlighetene for at en ball fra sin respektive kolonne (eller kurv) havner i endekurven s1. Siste rad i matrisen representerer sannsynlighetene for at en ball fra sin respektive kolonne (eller kurv) til slutt faller i endekurven s5. I begge tilfeller har det blitt blåst 100 luftstøt, hvor en multiplikasjon med matrisen *P* (definert i oppgave 3a) representerer et luftstøt.

3c:

Dette gjorde jeg allerede i oppgave 3b.

3d:

Opphøyer matrisen *P* (definert i oppgave 3a) i tredje og legger til vektoren *b*. Når vi radreduserer denne matrisen ved navn *oppg3d* får vi resultatet i kolonne seks. Kolonnen ser slik ut

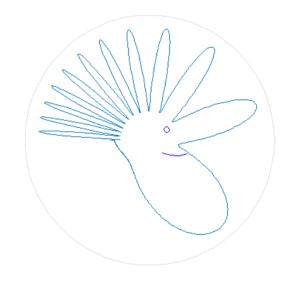
[0; 2; 3; 5; 0]

og forteller at to baller opprinnelig lå i kurv s2, tre baller lå opprinnelig i kurv s3, og de siste fem lå opprinnelig i kurv s3.

# (ekstraoppgave)

#### ekstraoppgave

```
% plott noe
theta = 0:0.01:2*pi; rho = sin(2.^theta)-1.7;
polarplot(theta,rho);
hold on
Z=[0.4+0.25i]; polarplot(Z,'b-o')
M = [0.3-0.3i 0.5-0.35i 0.7-0.37i 0.92-0.33i];
polarplot(M,'b');
Ax = gca; Ax.ThetaGrid = 'off'; Ax.RGrid = 'off';
Ax.RTickLabel = []; Ax.ThetaTickLabel = [];
```



#### **SLUTT**