TATA69 Föreläsningar

Adnan Avdagic Linköpings Universitet forelasningar@avdagic.net

 $3~\mathrm{maj}~2017$



Innehåll

2	För	eläsnir	ng 2		
	2.1	Gräns	värden för flervarre		
		2.1.1	Exempel 1		
		2.1.2	Exempel 2		
		2.1.3	Definition		
		2.1.4	Exempel 3		
	2.2	Oändl	ighet i envarre och flervarre		
		2.2.1	Definition		
		2.2.2	Exempel 4 V		
	2.3	3-varia	abler mot origo V		
		2.3.1	Exempel 5		
	2.4	Rymd	polära koordinater VI		
		2.4.1	Cylindriska koordinater VII		
3	För	eläsnir	ng 3		
•	3.1		lla derivator		
	0.1	3.1.1	Exempel 1 VIII		
		3.1.2	Definition VIII		
		3.1.3	Exempel 2		
		3.1.4	Andraderivator		
		3.1.5	Sats		
		3.1.6	Exempel 3 X		
		3.1.7	Exempel 4 X		
	3.2		entierbarhet XI		
	J	3.2.1	Definition XI		
		3.2.2	Sats XI		
		3.2.3	Linjär avbildning XII		
		3.2.4	Exempel 5 XII		
4	För	eläsnir	ng 4 XIII		
-	4.1		regeln XIII		
		4.1.1	Exempel 1 XV		
		4.1.2	Linjärt variabelbyte XV		
		4.1.3	Byte till polära koordinater XV		
		4.1.4	Exempel 2 XVI		
5	E:n	olëanir	ng 5		
J	5.1				
	0.1	5.1.1	Definition		
		5.1.2	Hur tolkar man gradienter i 2D & 3D? XVII		
	5.2		tor i 3D		
	0.2	5.2.1	Exempel 1 XIX		
		5.2.1 $5.2.2$	Exempel 2 XIX		
		5.2.2 $5.2.3$	Definition XIX		

		5.2.4 Sats	XX		
		5.2.5 Exempel 3	XX		
		5.2.6 Exempel 4	XX		
		5.2.7 Allmänt	XX		
6	För	reläsning 6	XXI		
7	För	reläsning 7			
	7.1	7.1 Kurvor & ytor i \mathbb{R}^3 på parameterform			
		7.1.1 Exempel 1 [Plan på parameterform]			
		7.1.2 Exempel 2			
	7.2	Funktionen $\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$	XXIII		
		7.2.1 Exempel 3	XXIII		
		7.2.2 Exempel 4	XXIII		
		7.2.3 Exempel 5	XXIII		
8	För	Föreläsning 8			
	8.1	Implicita funktioner	XXIV		
		8.1.1 Exempel 1			
		8.1.2 Exempel 2			
		8.1.3 Exempel 3	XXV		
	8.2	Implicita funktionssatsen			
		8.2.1 Exempel 4	XXVI		
	8.3	3 variabler, 1 funktion	XXVI		
		8.3.1 Exempel 5			
	8.4	3 variabler, 2 funktioner	XXVII		
		8.4.1 Exempel 6			
9	App	pendix			

2 Föreläsning 2

2.1 Gränsvärden för flervarre

2.1.1 Exempel 1

$$f(x,y) = \frac{\sin(x^4 + y^2)}{x^4 + y^2}, \text{ ej definierad i origo}$$
 (2.1)

Vad händer då (x,y) närmar sig (0,0)?

$$\lim_{x,y\to 0,0} \frac{\sin(x^4+y^2)}{x^4+y^2}$$

//sätt $t=x^4+y^2,\,t\to 0$ då $(x,y)\to (0,0)//$ då fås $\lim_{t\to 0}\frac{\sin t}{t}=1,$ (standard gränsvärde)

2.1.2 Exempel 2

$$f(x,y) = \frac{x^3 + xy}{x^2 + y^2}$$
, ej definierad i origo (2.2)

Gå mot origo via x-axeln (där y = 0)

$$f(x,0) = \frac{x^3 + 0 * x}{x^2 + 0^2} = \frac{x^3}{x^2} = x \rightarrow 0 \text{ då } x \rightarrow 0$$

Gå mot origo via y-axeln (där x = 0)

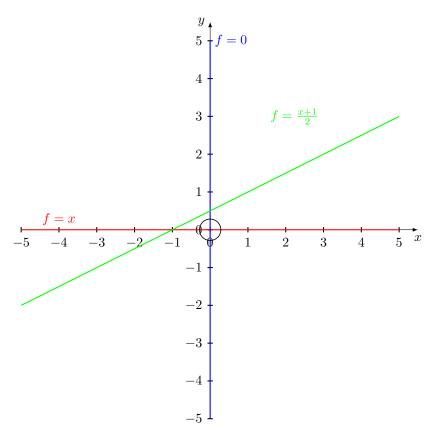
$$f(0,y) = \frac{0^3 + 0 * y}{0^2 + y^2} = \frac{0}{v^2} = 0 \to 0 \text{ då } y \to 0$$

Gå mot origo längs y = x

$$f(x,x) = \frac{x^3 + x * x}{x^2 + x^2} = \frac{x+1}{2} \to \frac{1}{2} \text{ då } x \to 0$$

Olika värden från olika riktningar

Innanför varje liten cirkel kring origo har f
 värden nära 0 och nära $\frac{1}{2}$. Vi säger därför att gränsvärde ej existerar. Se
 $\frac{1}{2}$



Figur 1: Graf i 2D

2.1.3 Definition

Funktionen \bar{f} av typ $\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ har gränsvärdet $\bar{b} \in \mathbb{R}^m$ då $\bar{x} \to \bar{a} \in \mathbb{R}^n$ om $\forall \epsilon > 0 \quad \exists \delta > 0$ så att $|\bar{f}(x) - \bar{b}| < \epsilon$ om $0 < |\bar{x} - \bar{a}| < \delta$ och $\bar{x} \in D_f$. Skrivs

$$\lim_{\bar{x}\to \bar{a}} \bar{f}(\bar{x}) = \bar{b}$$

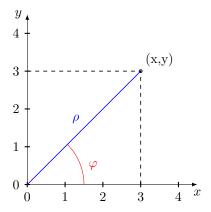
2.1.4 Exempel 3

$$f(x,y) = \frac{x^3}{x^2 + y^2}$$
, ej definierad i origo (2.3)

$$0 \le |f(x,y)| = \frac{|x^3|}{x^2 + y^2} = |x| \frac{x^2}{x^2 + y^2} \le |x| \to 0 \text{ då } (x,y) \to (0,0)$$
$$\Rightarrow f(x,y) \to (0,0) \text{ då } (x,y) \to (0,0)$$

Vanliga räkneregler för gränsvärden (summa, produkt, instängning) gäller också för flervarregränsvärden Undersökning/beräkning av gränsvärden

- \bullet Om test av värden längs olika riktningar eller olika kurvor ger olika resultat så saknas gränsvärde, se (2.2)
- Sådana test kan <u>INTE</u> visa att gränsvärde existerar, andra metoder behövs, som (2.1) eller (2.3), eller polära koordinater



Figur 2: Graf för polära koordinater

$$x = \rho \cos(\varphi)$$

$$y = \rho \sin(\varphi)$$

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2}, \ \rho > 0$$

$$\tan \varphi = \frac{y}{x}, \ 0 \le \varphi \le 2\pi$$

Viktigt för gränsvärden: $(x,y) \to (0,0) \iff \rho \to 0$

Exempel (2.2) med polära koordinater

$$\lim_{(x,y)\to 0} \frac{x^3 + xy}{x^2 + y^2} \stackrel{\text{pol.koord}}{=} \lim_{\rho \to 0} \frac{\rho^3 \cos^3(\varphi) + \rho^2 \cos(\varphi) \sin(\varphi)}{\rho^2} =$$

$$= \lim_{\rho \to 0} (\rho \cos^3(\varphi) + \underbrace{\cos(\varphi) \sin(\varphi)}_{\text{vinkelberoende}}) \Rightarrow \text{gränsvärde existerar ej}$$

Exempel (2.3) med polära koordinater

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)}\frac{x^3}{x^2+y^2}\stackrel{\mathrm{pol.koord}}{=}\lim_{\rho\to0}\frac{\rho^3\cos^3(\varphi)}{\rho^2}=\lim_{\rho\to0}\overbrace{\rho}^{\to0}\underbrace{\cos^3(\varphi)}_{\text{begränsad}}=0$$

2.2 Oändlighet i envarre och flervarre

Envarre

x kan gå mot $\pm \infty$

Flervarre

bara en ∞ nämligen $|\bar{x}| \to \infty$

2D polära

$$|\bar{x}| \to \infty \iff \rho \to \infty$$

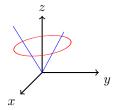
2.2.1 Definition

$$\bar{f}(\bar{x}) \to \bar{b}$$
 då $|\bar{x}| \to \infty$ om $\forall \epsilon > 0$ $\exists \omega$ så att $|\bar{f}(\bar{x}) - \bar{b}| < \epsilon$ om $|\bar{x}| > \omega$

2.2.2 Exempel 4

$$\lim_{(x,y)\to\infty} \frac{y}{x^2 + y^2} \stackrel{\text{pol.koord}}{=} \lim_{\rho\to\infty} \frac{\rho \sin(\varphi)}{\rho^2} = \lim_{\rho\to\infty} \frac{1}{\rho} \underbrace{\frac{1}{1-\rho}}_{\text{Begränsad}} = 0$$
 (2.4)

 $\underline{\rm OBS!}$ 2-variabelfunktioner som uttryckta i polärakoordinater inte beror på φ har rotationssymmetriska grafer kring z-axeln



Figur 3: Exempel på rotationssymmetri

$$z = \sqrt{x^2 + y^2} = \rho$$

2.3 3-variabler mot origo

2.3.1 Exempel 5

$$\lim_{(x,y,z)\to(0,0,0)} \frac{xyz}{x^2 + y^2 + 2z^2} = ???$$

$$0 \le \left| \frac{xyz}{x^2 + y^2 + 2z^2} \right| = \frac{|x||y||z|}{x^2 + y^2 + 2z^2} \le \frac{|x||y||z|}{x^2 + y^2 + z^2} \le$$

$$|x| \le \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

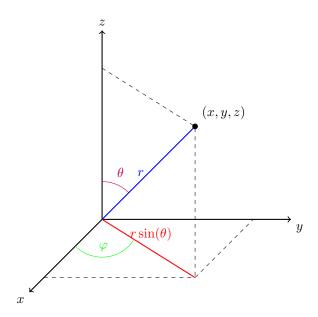
$$// |y| \le \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} //$$

$$|z| \le \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} //$$

$$\leq \frac{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}{x^2 + y^2 + z^2} = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \to 0 \text{ då } (x, y, z) \to (0, 0, 0)$$

$$\Rightarrow \lim_{(x, y, z) \to (0, 0, 0)} \frac{xyz}{x^2 + y^2 + 2z^2} = 0$$

2.4 Rymdpolära koordinater



Figur 4: Rymdpolära koordinater

$$\begin{cases} x = r\sin(\theta)\cos(\varphi) \\ y = r\sin(\theta)\sin(\varphi) \\ z = r\cos(\theta) \end{cases}$$
$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}, r > 0$$
$$0 \le \theta \le \pi$$
$$r\sin(\theta) = \rho$$

För gränsvärden där $(x,y,z) \to (0,0,0) \iff r \to 0$

Exempel (2.5) med rymdpolära koordinater

$$\lim_{(x,y,z)\to(0,0,0)} \frac{xyz}{x^2+y^2+2z^2} \xrightarrow{\text{rymdpol.koord}} = \lim_{r\to 0} \frac{r^3\sin^2(\theta)\cos(\theta)\sin(\varphi)\cos(\varphi)}{r^2+r^2\cos^2(\theta)} = \lim_{r\to 0} \frac{\sin^2(\theta)\cos(\theta)\sin(\varphi)\cos(\varphi)}{1+\cos^2(\theta)}$$

$$= \lim_{r\to 0} \frac{r}{r} \underbrace{\sin^2(\theta)\cos(\theta)\sin(\varphi)\cos(\varphi)}_{\text{begränsad, nämnare}} \ge 1 \text{ ingen risk för } /0$$

2.4.1 Cylindriska koordinater

Polära koordinater i (x,y) och vanliga i z

$$\begin{cases} x = r\cos(\varphi) \\ y = r\sin(\varphi) \\ z = z \end{cases}$$

3 Föreläsning 3

3.1 Partiella derivator

3.1.1 Exempel 1

$$f(x,y) = x^2y + x\sin(y) \tag{3.1}$$

Hur förändras f om bara x varieras? Vi vill derivera f m.a.p x och hålla y konstant. Skrivs:

$$f'_x(x,y) = \frac{\partial f}{\partial x}(x,y) = 2xy + \sin(y)$$

Motsvarande då bara y varieras

$$f'_y(x,y) = \frac{\partial f}{\partial y}(x,y) = x^2 + x\cos(y)$$

3.1.2 Definition

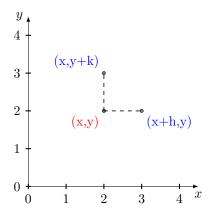
Partiella derivatan av f(x,y) m.a.p x i punkten (x,y) är

$$f'_x(x,y) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x+h,y) - f(x,y)}{h}$$

Om gränsvärde existerar!

Motsvarande för y:

$$f'_y(x,y) = \lim_{k \to 0} \frac{f(x,y+k) - f(x,y)}{k}$$



Figur 5: Grafisk visning av hur f ändras i x- & y-riktningen

3.1.3 Exempel 2

3 variabler

$$f(x, y, z) = x^{3}y^{2}z + z^{2}e^{y} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{cases} f'_{x}(x, y, z) = 3x^{2}y^{2}z \\ f'_{y}(x, y, z) = 2x^{3}yz + z^{2}e^{y} \\ f'_{z}(x, y, z) = x^{3}y^{2} + 2ze^{y} \end{cases}$$

3.1.4 Andraderivator

$$f_{xx}'' = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right)$$
$$f_{xy}'' = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right)$$

Exempel (3.1) andra derivator

$$f''_{xx} = 2y$$

$$f''_{xy} = 2x + \cos(y)$$

$$f''_{yx} = 2x + \cos(y)$$
 lika, ingen slump
$$f''_{yy} = -x\sin(y)$$

Skriv $f \in C^r$ om f:s alla r:te-derivator är kontinuerlig.

3.1.5 Sats

$$f \in C^2 \Rightarrow f_{xy}^{"} = f_{yx}^{"}$$

motsvarande för ≥ 3 varianter

f(x,y)har 4 andraderivator varav 3 olika f(x,y,z)har 9 andraderivator varav 6 olika

3.1.6 Exempel 3

Bestäm alla f(x, y, z) som uppfyller

$$f'_{x} = p(x, y, z) = 3x^{2}yz$$
 (1)

$$f'_{y} = q(x, y, z) = x^{3}z + 2ye^{z}$$
 (2)

$$f'_{z} = r(x, y, z) = x^{3}y + y^{2}e^{z}$$
 (3)

Systematisk lösning

$$(1) \Rightarrow f(x,y,z) = x^3yz + \underbrace{g(y,z)}_{\text{2-variabel}f}$$

$$\underbrace{\frac{\text{Derivera detta m.a.p } y}{\text{2-variabel}f}}$$

$$\Rightarrow x^3z + g'_y(y,z) = x^3z + 2ye^z \Rightarrow$$

$$\Rightarrow g'_y(y,z) = 2ye^z \Rightarrow$$

$$\Rightarrow g(y,z) = y^2e^z + \underbrace{h(z)}_{\text{envarre } f}$$

$$\Rightarrow f(x,y,z) = x^3yz + y^2e^z + h(z)$$

$$\underbrace{\frac{\text{Derivera detta m.a.p } z}{\text{perivera detta m.a.p } z}}$$

$$\Rightarrow x^3y + y^2e^z + h'(z) = x^3y + y^2e^z \Rightarrow$$

$$\Rightarrow h'(z) = 0 \Rightarrow h(z) = C \Rightarrow$$

 \Rightarrow Svar: $f(x,y,z)=x^3yz+y^2e^z+C$,
C är en godtycklig konstant Man kan visa att systemet (1) - (3) är lösbart

$$\iff p'_y = q'_x$$

$$p'_z = r'_x$$

$$q'_z = r'_y$$

3.1.7 Exempel 4

$$f'_{x} = xy$$

$$f'_{y} = x^{2}$$
olösbart ty
$$f''_{xy} = x \neq f''_{yx} = 2x$$

3.2 Differentierbarhet

Envarre

Om
$$f_a' = \lim_{h \to 0} \frac{f(a+h) - f(a)}{h}$$
 \exists (dvs f deriverbar i a) så finns talet $f_a' = A$ sådant att $\frac{f(a+h) - f(a)}{h} - A = \frac{1}{h}(f(a+h) - f(a) - Ah) = \rho(h) \to 0$

Vi vet att $f \in C^1 \Rightarrow f$ deriverbar $\Rightarrow f$ kontinuerlig

Flervarre

3.2.1 Definition

f(x,y) är differentierbar i (a,b) om \exists tal A,B så att

$$\frac{1}{\sqrt{h^2+k^2}}(f(a+h,b+k)-f(a,b)-Ah-Bk) = \rho(h,k) \to 0 \text{ då } (h,k) \to (0,0)$$

så deriverbar = differentierbar för envarre För ≥ 2 variabler gäller

3.2.2 Sats

$$f \in C^1 \overset{(1)}{\Rightarrow} f \text{ differentierbar} \left\{ \begin{array}{l} \overset{(2)}{\Rightarrow} f \text{ partiellt deriverbar} \overset{(4)}{\Rightarrow} f \text{ kontinuerlig} \\ \overset{(3)}{\Rightarrow} f \text{ kontinuerlig} \overset{(5)}{\Rightarrow} f \text{ partiellt deriverbar} \end{array} \right.$$

Förklaring av pilar

- $1. \, s.56-57 \, i \, boken$
- $2. \ f_x'(a,b) = \lim_{h \to 0} \frac{f(a+h,b) f(a,b)}{h} \stackrel{f \text{ diff.bar med } k = 0}{=} \\ \lim_{h \to 0} \frac{Ah + B*0 + \sqrt{h^2 + 0^2} \, \rho(h,0)}{h} = \lim_{h \to 0} A + \underbrace{\frac{\sqrt{h^2}}{h}}_{\pm \text{ 1 begränsad}} \underbrace{\frac{\rho(h,0)}{h}}_{\to 0} = A \quad \exists$

3.
$$f(a+h,b+k) = f(a,b) + \underbrace{Ah}_{\to 0} + \underbrace{Bk}_{\to 0} + \underbrace{\sqrt{h^2 + k^2}}_{\to 0} \underbrace{\rho(h,k)}_{\to 0} \to f(a,b)$$
 då $(h,k) \to (0,0) \Rightarrow f$ kontinuerlig

- 4. Motexempel finns i boken s.51
- 5. Motexempel f(x,y) = |x| i (0,0), kontinuerlig men $f'_x(x,y)$

3.2.3 Linjär avbildning

Den linjära avbildningen $df_{(a,b)}$ av typ $\mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, som definieras av $df_{(a,b)}(h,k) = Ah + Bk = f_x'(a,b)h + f_y'(a,b)k$, kallas <u>differentialen</u> av f i (a,b) ofta skrivs variablerna h = dx & k = dy så $df_{(a,b)}(dx,dy) = f_x'(a,b)dx + f_y'(a,b)dy$ eller kort $df = f_x'dx + f_y'dy$

Exempel (3.1) omskrivet

$$f(x,y) = x^2y + x\sin(y) \Rightarrow df = (2xy + \sin(y))dx + (x^2 + x\cos(y))dy$$

Feluppskattning med df

Om
$$\overline{\Delta x} = (\Delta x_1, ..., \Delta x_n) \in \mathbb{R}^n$$
 och f är differentierbar fås $f(\overline{x} + \overline{\Delta x}) - f(\overline{x}) = f'_{x_1} \Delta x_1 + ... + f'_{x_n} \Delta x_n + \underbrace{\rho(\Delta x_1, ..., \Delta x_n) \sqrt{(\Delta x_1)^2 + ... + (\Delta x_n)^2}}_{\text{Restterm}} \approx df(\overline{\Delta x})$

3.2.4 Exempel 5

Bestäm rörelse
energin och uppskatta felet för massan $m=1.0\pm0.1{\rm kg}$ med hastighete
n $v=4.0\pm0.2{\rm m\,s^{-1}}.$

Formel för rörelseenergi: $E = \frac{mv^2}{2}$ J

Utan fel: $E = \frac{1*1.4^2}{2} = 8.0$ J

Fel:

$$\Delta E = E(m + \Delta m, v + \Delta v) - E(m, v) \approx dE(\Delta m, \Delta v) =$$

$$= \frac{\partial E}{\partial m} \Delta m + \frac{\partial E}{\partial v} \Delta v = \underbrace{\frac{v^2}{2}}_{\frac{4^2}{2}} \Delta m + \underbrace{mv}_{1*4} \Delta v = 8\Delta m + 4\Delta v$$

 \Rightarrow maxfel $\leq 8|\Delta m| + 4|\Delta v| = 8*0.1 + 4*0.2 = 1.6 J \Rightarrow E = 8.0 \pm 1.6 J$

4 Föreläsning 4

4.1 Kedjeregeln

Envarre

Exempel

$$\frac{d}{dx}e^{x^2} = e^{x^2}2x$$

Allmänt

$$f(g(x)) = \underbrace{f'(g(x))}_{\text{yttre}} \underbrace{g'(x)}_{\text{inre}}$$

Generalisering till flervarre

$$\underbrace{f(g(x))}_{\text{envarre}} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{c} \stackrel{(1)}{\Rightarrow} f(g(\bar{x})) \\ \stackrel{(2)}{\Rightarrow} f(\bar{g}(x)) \end{array} \right\} \stackrel{(3)}{\Rightarrow} f(\bar{g}(\bar{x})) \Rightarrow \bar{f}(\bar{g}(\bar{x}))$$

Förklaring av pilar

1. Exempel 1

$$\frac{\partial}{\partial x}e^{x^2y} = e^{x^2y} * \underbrace{2xy}_{\text{inre m.a.p } x}$$

$$\frac{\partial}{\partial y}e^{x^2y} = e^{x^2y} * \underbrace{x^2}_{\text{inre m.a.p } y}$$

Allmänt

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial}{\partial x} f(g(x,y)) = f'(g(x,y)) g'_x(x,y) \\ \frac{\partial}{\partial y} f(g(x,y)) = f'(g(x,y)) g'_y(x,y) \end{array} \right.$$

Motsvarande för > 3 variabler

Exempel 2

Visa att $xh'_x - 2yh'_y = 0 \quad \forall \ 2$ variabel funktioner h(x,y) på formen $h(x,y) = f(x^2y)$ där f är en envariabelfunktion. Lösning:

$$xh'_x - 2yh'_y = xf'(x^2y)2xy - 2yf'(x^2y)x^2 = 0 \quad \forall f$$

2.

$$\frac{d}{dx}(f(\bar{g}(x))) = \frac{d}{dx}(f(g_1(x), g_2(x))) \stackrel{\text{def av } \frac{d}{dx}}{=} \frac{d}{dx}$$

$$= \lim_{l \to 0} \frac{f(g_1(x+l), g_2(x+l)) - f(g_1(x), g_2(x))}{l} \stackrel{\text{def av } \frac{d}{dx}}{=} \frac{d}{dx}$$

$$= \lim_{l \to 0} \frac{f'_s(s,t)h + f'_t(s,t)k + \sqrt{h^2 + k^2} \rho(h,k)}{l} = \frac{d}{dx}$$

$$= \int_{l \to 0} h = g_1(x+l) - g_1(x) \to 0 \text{ då } l \to 0 \text{ om } g_1 \text{ är kontinuerlig}}{l} = \frac{d}{dx}$$

$$= \int_{l \to 0} h = g_1(x+l) - g_1(x) \to 0 \text{ då } l \to 0 \text{ om } g_2 \text{ är kontinuerlig}}{l} = \frac{d}{dx} = \int_{l \to 0} \frac{d}{dx} \int_{l} \frac{d}{dx} \int$$

3. Fås av 1 & 2

$$\frac{\partial}{\partial x} f(\overbrace{g_1(x,y)}^s, \overbrace{g_2(x,y)}^t) = f_s' s_x' + f_t' t_x'$$

$$\frac{\partial}{\partial y} f(g_1(x,y), g_2(x,y)) = f_s' s_y' + f_t' t_y'$$

Matrisform

$$\underbrace{\begin{pmatrix} f_x' & f_y' \end{pmatrix}}_{\text{derivator av } f(x,y)} = \underbrace{\begin{pmatrix} f_s' & f_t' \end{pmatrix}}_{\text{derivator av } f(s,t)} \begin{pmatrix} s_x' & s_y' \\ t_x' & t_y' \end{pmatrix}$$

Motsvarande för ≥ 3 variabler

4.1.1 Exempel 1

Lös den partiella differentialekvationen

$$f_x' - f_y' = y - x (4.1)$$

med bivillkoret

$$f(x,0) = x^2 \tag{4.2}$$

Ledning: inför nya variabler $\begin{cases} s = x + y \\ t = xy \end{cases}$

Kedjeregeln
$$\begin{cases} f'_s s'_x + f'_t t'_x = f'_s \times 1 + f'_t y \\ f'_s s'_y + f'_t t'_y = f'_s \times 1 + f'_t x \end{cases}$$
 sätt in i (4.1)

$$\Rightarrow (f'_s + f'_t y) - (f'_s + f'_t x) = y - x \Rightarrow f'_t \times (y - x) = y - x, \text{ ska g\"{a}lla alla } (x, y)$$

$$\Rightarrow f'_t = 1 \Rightarrow f_t = t + \underbrace{g(s)}_{godtycklig} \Rightarrow \underline{f(x, y) = xy + g(x, y)} \text{ [alla l\"{o}sningar på (4.1)]}$$

Bivillkoret (4.2) ger oss $f(x,0)=x\times 0+g(x)=x^2\Rightarrow g(x+0)=x^2\Rightarrow$ Lösningen blir $f(x,y)=xy+(x+y)^2$

4.1.2 Linjärt variabelbyte

$$\left\{ \begin{array}{l} s = ax + by \\ t = cx + dy \end{array} \right. \Rightarrow \left(\begin{matrix} s \\ t \end{matrix} \right) = \left(\begin{matrix} a & b \\ c & d \end{matrix} \right) \left(\begin{matrix} x \\ y \end{matrix} \right)$$

$$X_{\mathbf{f}} \qquad T^{-1} \qquad X_{\underline{\mathbf{e}}}$$

Matris för kedjeregeln

$$\begin{pmatrix} s'_x & s'_y \\ t'_x & t'_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = T^{-1} !$$

4.1.3 Byte till polära koordinater

 $\begin{cases} x = \rho \cos(\varphi) \\ t = \rho \sin(\varphi) \end{cases}$ Enklast med ρ & φ derivator i vänsterled i kedjeregeln

$$\begin{cases} f'_{\rho} = f'_x x'_{\rho} + f'_y y'_{\rho} = f'_x \cos(\varphi) + f'_y \sin(\varphi) \\ f'_{\varphi} = f'_x x'_{\varphi} + f'_y y'_{\varphi} = f'_x (-\rho \sin(\varphi)) + f'_y \rho \cos(\varphi) \end{cases}$$

Matrisform

$$\begin{pmatrix} f'_{\rho} & f'_{\varphi} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f'_{x} & f'_{y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x'_{\rho} & x'_{\varphi} \\ y'_{\rho} & y'_{\varphi} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f'_{x} & f'_{y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(\varphi) & \sin(\varphi) \\ -\rho\sin(\varphi) & \rho\cos(\varphi) \end{pmatrix}$$

4.1.4 Exempel 2

Bestäm alla f(x, y) som uppfyller

$$xf_{xy}'' - yf_{yy}'' - f_y' = 0 (4.3)$$

Ledning: inför
$$\begin{cases} u = x \\ v = xy \end{cases}$$

Översätt ekvationen till u & v. Kedjeregeln

$$\begin{cases} f'_x = f'_u u'_x + f'_v v'_x = f'_u + y f'_v \\ f'_y = f'_u u'_y + f'_v v'_y = x f'_v \end{cases}$$

Operator skrivsätt

$$\begin{cases}
\frac{\partial}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial u} + y \frac{\partial}{\partial v} \\
\frac{\partial}{\partial y} = x \frac{\partial}{\partial v}
\end{cases}
\begin{cases}
()'_x = ()'_u + ()'_v \\
()'_y = x()'_v
\end{cases}$$

$$f_{yy}'' = (f_y')_y' = (xf_v')_y' = x(f_v')_y' = x \times x(f_v')_v' = x^2 f_{vv}''$$

$$f_{xy}'' = (f_x')_y' = (f_u' + yf_v')_y' = (f_u')_y' + f_v' + y(f_v')_y' = xf_{uv}'' + f_v' + yxf_{vv}''$$

Sätt in i $(4.2) \Rightarrow$

$$x(xf_{uv}'' + f_v' + yxf_{vv}'') - y(x^2f_{vv}'') - xf_v' = 0$$

$$x^{2}f_{uv}'' + xf_{v}' + yx^{2}f_{vv}'' - yx^{2}f_{vv}'' - xf_{v}' = 0$$

$$\Rightarrow x^2 f_{uv}'' = 0, \quad \forall (x,y) \Rightarrow f_{uv}'' = 0 \iff (f_u')_v'$$

$$\Rightarrow f_u' = g(u)$$
 , godtycklig funktion $g(u)$

$$\Rightarrow f = G(u) + h(v)$$
, godtycklig funktion $h(v)$

Svar: f(x,y) = G(x) + h(xy), g = G' g&h godtyckliga funktioner

5 Föreläsning 5

5.1 Gradienter

5.1.1 Definition

Gradienten av f(x,y) är vektorn $\nabla f = \text{grad } f = (f'_x,f'_y)$ För g(x,y,z) är $\nabla g = (g'_x,g'_y,g'_z)$ och motsvarande för ≥ 4 variabler

<u>Hessianen</u> av f(x,y) resp g(x,y,z) är <u>matrisen</u>

$$Hf = \begin{pmatrix} f''_{xx} & f''_{xy} \\ f''_{yx} & f''_{yy} \end{pmatrix}$$

$$\text{resp } Hg = \begin{pmatrix} g''_{xx} & g''_{xy} & g''_{xz} \\ g''_{yx} & g''_{yy} & g''_{yz} \\ g''_{zx} & g''_{zy} & g''_{zz} \end{pmatrix}$$

symmetriska om $f,g\in C^2$, mer om H i samband med max/min-problem.

5.1.2 Hur tolkar man gradienter i 2D & 3D?

Kurvor i 2D

Tangenter och normaler (allmänt)

Tangentvektor $\bar{T} = (v_1, v_2)$

Normalvektor $\bar{T} = k(v_2, -v_1)$ ty ger

$$\bar{T} \bullet \bar{N} = v_1 k v_2 - v_2 k v_1 = 0 \Rightarrow \text{ortogonala}$$

Ekvivalent för tangentlinje i (x, y) är på tangenten \iff

$$\underbrace{(x-a,y-b)}_{\text{Parallell med }\bar{T}} \bullet \bar{N} = 0 \iff v_2x - v_1y = \underbrace{v_2a - v_1b}_{Konstant}$$

Parameter
form
$$\left\{ \begin{array}{l} x=a+tv_2 \\ y=b+tv_2 \end{array} \right. , \, t \in \mathbb{R} \text{ parameter}$$

Ekvation för normallinjen: (x, y) är på normalen \iff

$$\underbrace{(x-a,y-b)}_{\text{Parallell med }\bar{N}} \times (v_1,v_2) = 0 \iff v_1x+v_2y = \underbrace{v_1a+v_2b}_{Konstant}$$

Parameter form
$$\begin{cases} x = a + tv_1 \\ y = b - tv_2 \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

1. Kurvor på parameterform

 $\mathbf{E}\mathbf{x}$

$$\begin{cases} x = 1 - t \\ y = 2 + t \end{cases} \iff (x, y) = (1, 2) + t(-1, 1) \quad \text{[rät linje]}$$

 $\mathbf{E}\mathbf{x}$

$$\bar{r}(t) = \Big(x(t), y(t)\Big) = \Big(\cos t, \sin t\Big) \quad \text{[enhetscirkeln]}$$

Två punkter på kurvan $\bar{r}(t)$ & $\bar{r}(t + \Delta t)$

Låt
$$\Delta t \to 0 \Rightarrow \bar{T}(t) = r'(t) = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\bar{r}(t + \Delta t) - \bar{r}}{\Delta t} = \left(x'(t), y'(t)\right)$$

= ger tangentvektorn till kurvan, exempelvis har enhetscirkeln

$$\bar{T}(t) = (x'(t), y'(t)) = (-\sin t, \cos t)$$

2. Nivåkurvor f(x,y) = C

Om f(x,y) = C parametriseras med t som $\Big(x(t),y(t)\Big)$ ger kedjeregeln

$$0 = \frac{d}{dt} \underbrace{f\left(x(t), y(t)\right)}^{\text{konstant} = C} = f'_x x'(t) + f'_y y'(t) = \underbrace{\left(f'_x, f'_y\right)}_{\nabla f} \bullet \underbrace{\left(x'(t), y'(t)\right)}_{\bar{T}}$$

 $\Rightarrow \nabla f$ är normalvektor till nivåkurvan

 $\mathbf{E}\mathbf{x}$

Enhetscirkeln
$$\left[f(x,y)=x^2+y^2=1\right]$$
 har $\nabla f=\left(2x,2y\right)=2\Big(x,y\Big)$

3. Grafer

y = h(x) kan föras på

- parameter form: t = x ger $\left(x, y\right) = \left(t, h(t)\right)$ $\Rightarrow \bar{T} = \left(x', y'\right) = \left(t, h(t)\right)$
- nivåkurveform: sätt f(x,y) = y h(x) = 0 $\Rightarrow \bar{N} = \nabla f = \left(f_x', f_y'\right) = \left(-h'(x), 1\right)$

5.2 Nivåytor i 3D

$$g(x, y, z) = C$$

Med kedjeregeln visas på liknande sätt som för nivåkurvor att

$$\nabla g = \left(g_x', g_y', g_z'\right)$$
är \bar{N} till nivåytan

5.2.1 Exempel 1

Enhetssfären $g(x,y,z)=x^2+y^2+z^2=1$ har $\bar{N}=\nabla g=(2x,2y,2z)$ I punkten $P:\left(\frac{2}{3},\frac{1}{3},\frac{2}{3}\right)$ är $\bar{N}=\left(2\times\frac{2}{3},2\times\frac{1}{3},2\times\frac{2}{3}\right)$ och tangentplanet i P är $\left(x-\frac{2}{3},y-\frac{1}{3},z-\frac{2}{3}\right)=\bar{N}=0\iff 2x+y+2z=3$

En graf z=f(x,y) kan skrivas som nivåytan g(x,y,z)=f(x,y)-z=0 $\Rightarrow \bar{N}$ är $\nabla g=(g_x',g_y',g_z')=(f_x',f_y',-1)$

5.2.2 Exempel 2

$$z = f(x, y) = x^{2} + y^{2}$$
$$f'_{x} = 2x$$
$$f'_{y} = 2y$$

har i punkten (1, 2, 5)

$$\bar{N} = (f_x'(1,2), f_y'(1,2), -1) = (2,4,-1)$$

5.2.3 Definition

Riktningsderivatan av f(x,y) i punkten (a,b) och riktning $\bar{v}=(v_1,v_2)$ där $|\bar{v}|=\sqrt{v_1^2+v_2^2}=1$ är

$$f'_{\bar{v}}(a,b) = \lim_{t \to 0} \frac{f(a+tv_1, b+tv_2) - f(a,b)}{t}$$

Mäter hur fändras i $\bar{v}{:}\mathrm{s}$ riktning

 $\left(|\bar{v}|>1 \text{ behövs för att } f'_{\bar{v}} \text{ inte ska bero på } \bar{v}\text{:s längd}\right)$ Partiella derivator är specialfall t.ex. $\bar{v}=\bar{e_1}=(1,0)$ ger $f'_{\bar{v}}=f'_x$ Motsvarande gäller för ≥ 3 variabler

5.2.4 Sats

f differentierbar
$$\Rightarrow f'_{\bar{v}} = \nabla f \bullet \bar{v}$$

5.2.5 Exempel 3

$$\bar{v} = (1,0) \Rightarrow f'_{\bar{v}} = (f'_x, f'_y) \bullet (1,0) = f'_x$$

5.2.6 Exempel 4

$$f(x, y, z) = xy^2z^3 \Rightarrow \nabla f = (f'_x, f'_y, f'_z) = (y^2z^3, 2xyz^3, 3xy^2z^2)$$

I punkten (a,b,c)=(2,-1,1)och i riktningen $\bar{v}=\frac{1}{\sqrt{5}}(1,0,2)$ från punkten är

$$f'_{\bar{v}}(2,-1,1) = \nabla f(a,b,c) \bullet \bar{v} = (1,-4,6) \bullet \frac{1}{\sqrt{5}}(1,0,2) = \frac{1 \times 1 - 4 \times 0 + 6 \times 2}{\sqrt{5}} = \frac{13}{\sqrt{5}}$$

5.2.7 Allmänt

$$f'_{\bar{v}} = \nabla f \bullet \bar{v} = |\nabla f| \underbrace{|\bar{v}|}_{=1} \cos \alpha$$

Maximal då $\alpha=0$, dvs då \bar{v} väljs åt samma håll som $\nabla f\Rightarrow$

 ∇f pekar i den riktning f växer snabbast i

 $f'_{\bar{v}} = 0$ då \bar{v} är en tangent till nivåkurvan/ytan

6 Föreläsning 6

Kommer snart!

7 Föreläsning 7

7.1 Kurvor & ytor i \mathbb{R}^3 på parameterform

Funktioner av typen $\mathbb{R} \to \mathbb{R}^m$ kallas <u>kurvor</u> i \mathbb{R}^m . För m=3 är $\bar{r}(t) = (x(t), y(t), z(t))$ en kurva i rummet, variabeln t kallas <u>parametern</u>

Tangentvektorn är $\bar{r}'(t) = \left(x'(t), y'(t), z'(t)\right)$ (som i 2D). Funktioner av typen $\mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$ beskriver <u>ytor i rummet</u> på parameterform $\bar{r}(s,t) = \left(x(s,t), y(s,t), z(s,t)\right)$, s,t parametrar

7.1.1 Exempel 1 [Plan på parameterform]

$$\bar{r}(s,t) = 1 + s + t, 2 - s, 3t) = \underbrace{(1,2,0)}_{\text{en punkt i planet}} + \underbrace{s(1,-1,0) + t(1,0,3)}_{\text{vektorer parallella med planet}}$$

 $\frac{\partial \bar{r}}{\partial s}$ och $\frac{\partial \bar{r}}{\partial t}$ är tangentvektorer till ytan, och spänner upp tangentplanet vars normal $\bar{N} = \frac{\partial \bar{r}}{\partial s} \times \frac{\partial \bar{r}}{\partial t}$ För planet i ex ovan är $\frac{\partial \bar{r}}{\partial s} = (1,-1,0)$ & $\frac{\partial \bar{r}}{\partial t} = (1,0,3)$

7.1.2 Exempel 2

Enhetssfären $x^2+y^2+z^2=1$ kan skrivas med rymdpolära vinklar $\theta \quad \& \quad \varphi$ som parametrar

$$\bar{r}(\theta,\varphi) = \Big(x(\theta,\varphi),y(\theta,\varphi),z(\theta,\varphi)\Big) = \Big(\sin\theta\cos\varphi,\sin\theta\sin\varphi,\cos\theta\Big)$$

Vi får

$$\begin{split} \bar{N} &= \bar{r}'_{\theta} \times \bar{r}'_{\varphi} = \left(\cos\theta\cos\varphi, \cos\theta\sin\varphi, -\sin\theta\right) \times \left(-\sin\theta\sin\varphi, \sin\theta\cos\varphi, 0\right) = \\ &= \left(-\sin^2\theta\cos\varphi, -\sin^2\theta\sin\varphi, -\cos\theta\sin\theta\right) = -\sin\theta\bar{r}(\theta, \varphi) \end{split}$$

Funktionen $\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$

För $\bar{f}(\bar{x}) = \Big(f_1(x_1, \cdots, x_n), \cdots, f_m(x_1, \cdots, x_n)\Big)\Big)$ av typ $\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ definieras funktionalmatrisen (Jacobi-matrisen)

$$\bar{f}'(\bar{x}) = \frac{\partial(f_1, \dots, f_m)}{\partial(x_1, \dots, x_n)} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n} \end{pmatrix}, \quad m \times n \text{ matris}$$

Exempel 3

$$\bar{f}'(\bar{x}) = \left(f_1(x_1, x_2), f_3(x_1, x_2)\right) = (x_1 + x_2, x_1 x_2) \Rightarrow \frac{\partial(f_1, f_2)}{\partial(x_1, x_2)} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ x_2 & x_1 \end{pmatrix}$$

Exempel 4 7.2.2

Variabelbyte $(x, y) = (\rho \cos \varphi, \rho \sin \varphi)$ till polärakoordinater har matris

$$\frac{\partial(x,y)}{\partial(\rho,\varphi)} = \begin{pmatrix} x'_{\rho} & x'_{\varphi} \\ y'_{\rho} & y'_{\varphi} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos\varphi & -\rho\sin\varphi \\ \sin\varphi & \rho\cos\varphi \end{pmatrix}$$

7.2.3Exempel 5

En linjär avbildning
$$\bar{f}(\bar{x})=$$

$$A \qquad \underbrace{\bar{x}}_{\text{kolon}} \text{ har } \bar{f}'(\bar{x})=A$$

 $\underline{\rm OBS!}$ För $m=1(\bar f=f)$ fås specialfallet $\bar f'(\bar x)=(f'_{x_1},\cdots,f'_{x_n})=\nabla f$

8 Föreläsning 8

8.1 Implicita funktioner

Givet ett uttryck F(x,y)=C (en ekvation eller en nivåyta), under vilka krav kan y lösas ut som en funktion av ?

Betyder att till varje x måste det svara precis ett y

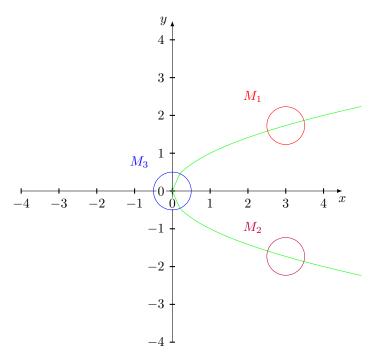
8.1.1 Exempel 1

$$F(x,y) = 3x - y = 1 \Rightarrow y = 3x - 1 = g(x)$$
, går bra $\forall x \in \mathbb{R}$ (8.1)

8.1.2 Exempel 2

$$F(x,y) = 3x - y = 0 \Rightarrow y^2 = x \Rightarrow y = \pm \sqrt{x}, x \ge 0$$
 (8.2)

två värden på y för varje x, inte en funktion



Figur 6: Grafisk visning av (8.2)

På t.ex M_1 är $y=\sqrt{x}=g(x)$ medan på t.ex M_2 är $y=-\sqrt{x}$ Går ej på M_3 , problem indikeras av att $\nabla F=\left(F_x',F_y'\right)=\left(1,-2y\right)$ är parallell med x-axeln i $(0,0)\in M_3$ (kurvan vänder i x-led där) Alltså: $F_y'=0$ ger problem

8.1.3 Exempel 3

$$F(x,y) = x - y^{3} = 0$$

$$\nabla F = (1, -3y^{2})$$
(8.3)

Här kan vi lösa ut

$$y = \sqrt[3]{x} = x^{\frac{1}{3}} = g(x) \quad \forall x \in \mathbb{R}$$

trots att

$$F_y' = -3^2 = 0$$

i origo (men kurvan vänder ej). Dock är

$$g'(x) = \frac{1}{3x^{\frac{2}{3}}}$$

ej definierad i origo så g(x)är ingen $C^1\text{-funktion}$ av xkring x=0 Man kan visa

8.2 Implicita funktionssatsen

ykan lösas ut som y=g(x) med $g\in C^1$ ur F(x,y)=C , där $F\in C^1$, lokalt kring (a,b) på kurvan om $F_g'(a,b)\neq 0$

Kommentarer

- Med <u>lokalt</u> menas på någon (eventuellt liten) mängd kring (a,b) på nivåkurvan. I (8.2) & (8.3) ger (a,b) = (0,0) problem, ingen g finns i (8.2) & $g \notin C^1$ i (8.3) men $F \in C^1$.
- Motsvarande gäller att x kan lösas ut som x=h(y) om $F'_x(a,b)\neq 0$
- \bullet Med implicit menas att satsen bara säger att funktionen g finns, inte hur g beräknas

$$\left(\text{ men i } (\textbf{8.1}) \colon g(x) = 3x - 1 \text{ , i } (\textbf{8.2}) \ g(x) = \sqrt{x} \text{ på } M_1 \text{ , } g(x) = -\sqrt{x} \right)$$

på M_2 och i (8.3) $g(x) = \sqrt[3]{x}$, alla explicit skrivna

8.2.1 Exempel 4

$$F(x,y) = x^{3}y^{2} + y^{5}\sin x + y + 2x = 2 \quad , F \in \mathbb{C}^{\infty}$$
 (8.4)

 $F(1,0) = 2 \Rightarrow (a,b) = (1,0)$ på nivåkurvan

Vi klarar inte att lösa ut y explicit, y = g(x) = ??? liksom va fan femtegradare!!

$$F'_{y} = 2x^{3} + 5y^{4} \sin x + 1 \Rightarrow F'_{y}(1,0) = 1 \neq 0$$

från sats: y kan lösas ut implicit som y=g(x) där $g\in C^1$ lokalt kring (1,0) Trots att g(x) är okänd kan vi få ut g'(x) på två olika sätt

Alternativ 1 (kedjeregeln)

$$0 = \frac{d}{dx}\underbrace{F\left(x, g(x)\right)}_{=2} = \frac{\partial F}{\partial x}\underbrace{\frac{dx}{dx}}_{=1} + \frac{\partial F}{\partial y}\underbrace{\frac{dy}{dx}}_{g'(x)} = F'_x + F'_y g'(x) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow g'(x) = -\frac{F'_x}{F'_y} = -\frac{3x^2y^2 + y^5\cos x + 2}{2x^3 + 5y^4\sin x + 1} \Rightarrow g'(x) = -\frac{2}{1} = -2$$

$$\nabla F = \left(F'_x, F'_y\right) = \left(2, 1\right)$$
(8.5)

Alternativ 2 (implicit derivering)

 $y=g(x)\Rightarrow x^3g(x)^2+g(x)^5\sin x+g(x)+2x=2=$ konstant $\forall x$ på intervall kring x=1 Derivera $g(x)\Rightarrow$

$$3x^{2}g(x)^{2} + 2x^{3}g(x)g'(x) + 5g(x)^{4}g'(x)\sin x + g(x)^{5}\cos x + g'(x) + 2 = 0$$
 (8.6)

Lös ut g'(x), ger samma som i (8.5) Även g''(x) kan beräknas genom implicit derivering av (8.6)

8.3 3 variabler, 1 funktion

Ur F(x,y,z)=C $\Big(F\in C^1$, nivåyta geometriskt $\Big)$ kan t.ex. z lösas ut som en C^1 -funktion av x&y, z=g(x,y), lokalt kring (a,b,c) på ytan om $F_z'(a,b,c)\neq 0$ $\Big(\nabla F$ ej parallell med xy-planet $\Big)$

Implicit derivering/kedjeregeln

$$0 = \frac{\partial}{\partial x} \underbrace{F(x, y, g(x, y))}_{=C} = F'_x \times 1 + F'_y \times 0 + F'_z g'_x \Rightarrow g'_x = -\frac{F'_x}{F'_z} \text{ pss } g'_y = -\frac{F'_y}{F'_z}$$

Motsvarande om x eller y ska lösas ut

8.3.1 Exempel 5

$$\begin{split} F(x,y,z) &= x^2z\cos y + e^{z+3y-x} = 2 \text{ , nivåyta } F \in C^1 \\ F(1,0,1) &= 1^2 \times 1\cos 0 + e^{1+0-1} = 2 \Rightarrow (1,0,1) \text{ på ytan} \\ F'_y &= -x^2z\sin y + 3e^{z+3y-x} \Rightarrow F'_y(1,0,1) = 3 \neq 0 \end{split} \tag{8.7}$$

 $\Rightarrow y$ kan lösas ut som y=g(x,z) ur F(x,y,z)=2kring (1,0,1) på ytan $q\in C^1$ med g(1,1)=0

$$g_x' = -\frac{F_x'}{F_y'} = -\frac{2xz\cos y - e^{z+3y-x}}{-x^2z\sin y + 3e^{z+3y-x}} \stackrel{\mathrm{i}(1,0,1)}{=} -\frac{2-1}{3} = -\frac{1}{3}$$

$$g_z' = -\frac{F_x'}{F_y'} = -\frac{x^2 \cos y + e^{z+3y-x}}{-x^2 z \sin y + 3 e^{z+3y-x}} \stackrel{\mathrm{i}(1,0,1)}{=} -\frac{2}{3}$$

8.4 3 variabler, 2 funktioner

Ekvations
system
$$\left\{ \begin{array}{l} F(x,y,z) = C_1 \\ G(x,y,z) = C_2 \end{array} \right.$$

är geometriskt skärningen mellan två nivåytor, dvs en kurva γ . γ kan lokalt kring en punkt $P \in \gamma$ parametriseras med t.ex. $x: \bar{r}(t) = \bar{r}(x) = \left(x, h(x), j(x)\right)$ om tangenten $\bar{T} = \nabla F \times \nabla G$ har x-komponent

$$\begin{bmatrix} F_y' & F_z' \\ G_y' & G_z' \end{bmatrix} \neq 0$$

Algebraiskt tolkat kan då y = h(x) & z = j(x) lösas ut ur systemet som en funktion av x (lokalt kring P)

8.4.1 Exempel 6

$$\begin{cases}
F(x,y,z) = x^4 + yz = 1 & F(-1,0,2) = 1 \\
G(x,y,z) = x^2 e^y z = 2 & G(-1,0,2) = 2
\end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow P = (-1,0,2) \text{ på skärningskurvan } \gamma$$
(8.8)

$$\nabla F = (4x^3, z, y) \stackrel{P}{=} (-4, 2, 0)$$
 & $\nabla G = (2xe^yz, x^2e^yz, x^2e^y) \stackrel{P}{=} (-4, 2, 1)$

 $\Rightarrow \bar{T} = \nabla F \times \nabla G = (2,4,0)$ är tangent till γ i P

x-komponent av \bar{T} är $2 \neq 0 \Rightarrow$ kring P (som har x = -1) kan både y&z lösas ut som C^1 funktioner y = h(x)&z = j(x) på γ .

Om γ skrivs $\bar{r}(x) = (x, h(x), j(x))$ är $\bar{r}'(x) = (1, h'(x), j'(x))$ vilket ger att

 $\bar{r}'(-1) = \Big(1, h'(-1), j'(-1)\Big)$ är en tangentvektor till γ i $P \Rightarrow$

 \Rightarrow parallell med $(2,4,0) = 2(1,2,0) \Rightarrow h'(-1) = 2$ & j'(-1) = 0

OBS! z-komponent av $\bar{r} = 0 \Rightarrow z$ ingen bra parameter för γ kring P

Appendix $Adnan\ Avdagic$

9 Appendix

Figurer

1	Graf i 2D	II
2	Graf för polära koordinater	III
3	Exempel på rotationssymmetri	V
4	Rymdpolära koordinater	VI
5	Grafisk visning av hur f ändras i x- & y-riktningen	VIII
6	Grafisk visning av (8.2)	XXIV

Tabeller