

TATA69 Föreläsningar

Adnan Avdagic
Linköpings Universitet
`adnan@avdagic.net`

28 mars 2017

Innehåll

1	Abstract	3
2	Föreläsning 2	4
2.1	Gränsvärden för flervarre	4
2.1.1	Definition	5
2.1.2	Oändlighet i envarre och flervarre	7
2.1.3	Definition	7
2.1.4	3-variabler mot origo	8
2.2	Rymdpolära koordinater	9
2.2.1	Cylindriska koordinater	10
3	Föreläsning 3	11
3.1	Partiella derivator	11
3.1.1	Definition	11
3.1.2	Andraderivator	12
3.1.3	Sats	12
3.2	Differentierbarhet	14
3.2.1	Definition	14
3.2.2	Sats	14
3.2.3	Linjär avbildning	15
4	Appendix	16

1 Abstract

2 Föreläsning 2

2.1 Gränsvärden för flervari

Exempel 1

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

Vad händer då (x, y) närmar sig $(0, 0)$?

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

//sätt $t = x^4 + y^2$, $t \rightarrow 0$ då $(x, y) \rightarrow (0, 0)$ //

då fås $\lim_{t \rightarrow 0} \frac{\sin t}{t} = 1$, (standard gränsvärde)

Exempel 2

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

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 $x = 0$)

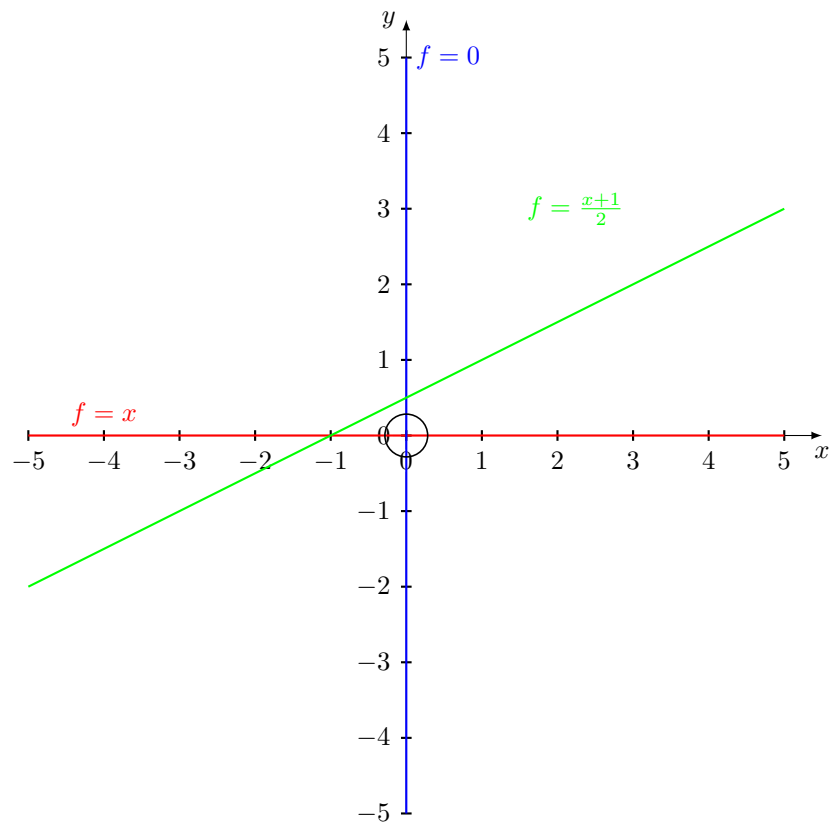
$$f(0, y) = \frac{0^3 + 0 * y}{0^2 + y^2} = \frac{0}{y^2} = 0 \rightarrow 0 \text{ då } y \rightarrow 0$$

Gå mot origo längs $y = x$

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

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 [1](#)



Figur 1: Graf i 2D

2.1.1 Definition

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

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

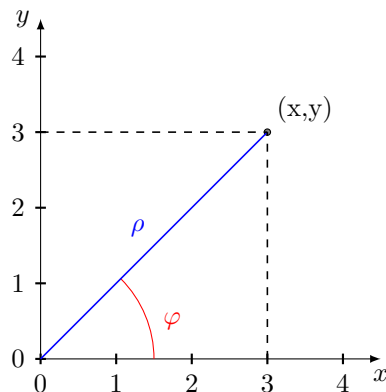
Exempel 3

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

$$\begin{aligned} 0 \leq |f(x, y)| &= \frac{|x^3|}{x^2 + y^2} = |x| \frac{x^2}{x^2 + y^2} \leq |x| \rightarrow 0 \text{ då } (x, y) \rightarrow (0, 0) \\ &\Rightarrow f(x, y) \rightarrow (0, 0) \text{ då } (x, y) \rightarrow (0, 0) \end{aligned}$$

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

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



Figur 2: Graf för polära koordinater

$$\left. \begin{aligned} x &= \rho \cos(\varphi) \\ y &= \rho \sin(\varphi) \end{aligned} \right\}$$
$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2}, \rho > 0$$
$$\tan \varphi = \frac{y}{x}, 0 \leq \varphi \leq 2\pi$$

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

Exempel (2.3) med polära koordinater

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

Exempel (2.2) med polära koordinater

$$\begin{aligned} \lim_{(x,y) \rightarrow 0} \frac{x^3 + xy}{x^2 + y^2} &\stackrel{\text{pol.koord}}{=} \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{\rho^3 \cos^3(\varphi) + \rho^2 \cos(\varphi) \sin(\varphi)}{\rho^2} = \\ &= \lim_{\rho \rightarrow 0} \left(\overbrace{\rho \cos^3(\varphi)}^{\rightarrow 0} + \underbrace{\cos(\varphi) \sin(\varphi)}_{\text{vinkelberoende}} \right) \Rightarrow \text{gränsvärde existerar ej} \end{aligned}$$

2.1.2 Oändlighet i envarre och flervarre

Envarre

x kan gå mot $\pm\infty$

Flervarre

bara en ∞ nämligen $|\vec{x}| \rightarrow \infty$

2D polära

$$|\vec{x}| \rightarrow \infty \iff \rho \rightarrow \infty$$

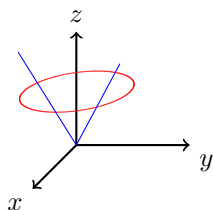
2.1.3 Definition

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

Exempel 4

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

OBS! 2-variabelfunktioner som uttryckta i polärakordinater inte beror på φ har rotationssymmetriska grafer kring z-axeln



Figur 3: Exempel på rotationssymmetri

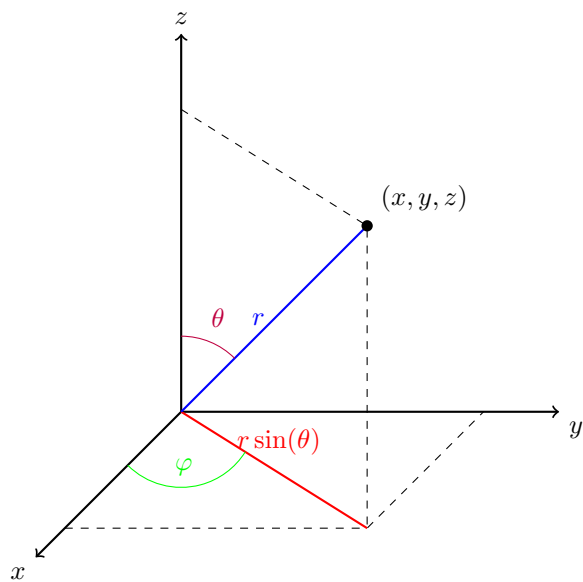
$$z = \sqrt{x^2 + y^2} = \rho$$

2.1.4 3-variabler mot origo

Exempel 5

$$\begin{aligned} \lim_{(x,y,z) \rightarrow (0,0,0)} \frac{xyz}{x^2 + y^2 + 2z^2} &= ??? \quad (2.5) \\ 0 \leq \left| \frac{xyz}{x^2 + y^2 + 2z^2} \right| &= \frac{|x||y||z|}{x^2 + y^2 + 2z^2} \leq \frac{|x||y||z|}{x^2 + y^2 + z^2} \leq \\ &\quad \begin{aligned} |x| &\leq \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \\ // \quad |y| &\leq \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} // \\ |z| &\leq \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \end{aligned} \\ &\leq \frac{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}{x^2 + y^2 + z^2} = \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \rightarrow 0 \text{ då } (x, y, z) \rightarrow (0, 0, 0) \\ &\Rightarrow \lim_{(x,y,z) \rightarrow (0,0,0)} \frac{xyz}{x^2 + y^2 + 2z^2} = 0 \end{aligned}$$

2.2 Rymdpolära koordinater



Figur 4: Rymdpolära koordinater

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

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

$$0 \leq \theta \leq \pi$$

$$r \sin(\theta) = \rho$$

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

Exempel 5 med rymdpolära koordinater

$$\begin{aligned}
 & \lim_{(x,y,z) \rightarrow (0,0,0)} \frac{xyz}{x^2 + y^2 + 2z^2} \stackrel{\text{rymdpol.koord}}{=} \\
 &= \lim_{r \rightarrow 0} \frac{r^3 \sin^2(\theta) \cos(\theta) \sin(\varphi) \cos(\varphi)}{r^2 + r^2 \cos^2(\theta)} = \\
 &= \lim_{r \rightarrow 0} \underbrace{\overbrace{r}^{\rightarrow 0}} \frac{\sin^2(\theta) \cos(\theta) \sin(\varphi) \cos(\varphi)}{\underbrace{1 + \cos^2(\theta)}_{\text{begränsad, nämnare } \geq 1 \text{ ingen risk för } /0}} =
 \end{aligned}$$

2.2.1 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

Exempel 1

$$f(x, y) = x^2y + x \sin(y) \quad (3.1)$$

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

$$\underbrace{f'_x(x, y) = \frac{\partial f}{\partial x}(x, y)}_{\text{båda skrivsätten används}} = 2xy + \sin(y)$$

Motsvarande då bara y varieras

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

3.1.1 Definition

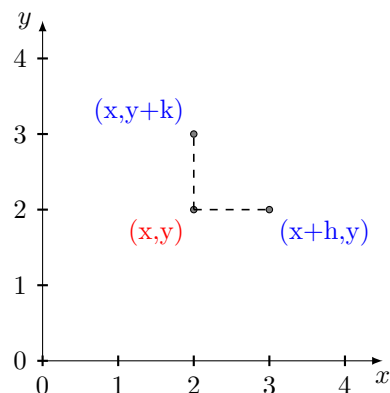
Partiella derivatan av $f(x, y)$ m.a.p x i punkten (x, y) är

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

Om gränsvärde existerar!

Motsvarande för y :

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



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

Exempel 2 3 variabler

$$f(x, y, z) = x^3 y^2 z + z^2 e^y \Rightarrow \\ \Rightarrow \begin{cases} f'_x(x, y, z) = 3x^2 y^2 z \\ f'_y(x, y, z) = 2x^3 y z + z^2 e^y \\ f'_z(x, y, z) = x^3 y^2 + 2z e^y \end{cases}$$

3.1.2 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

$$f''_{xx} = 2y \\ \left. \begin{aligned} f''_{xy} &= 2x + \cos(y) \\ f''_{yx} &= 2x + \cos(y) \end{aligned} \right\} \text{lika, ingen slump} \\ f''_{yy} = -x \sin(y)$$

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

3.1.3 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

Exempel 3 Bestäm alla $f(x, y, z)$ som uppfyller

$$\begin{aligned} f'_x &= p(x, y, z) = 3x^2yz & (1) \\ f'_y &= q(x, y, z) = x^3z + 2ye^z & (2) \\ f'_z &= r(x, y, z) = x^3y + y^2e^z & (3) \end{aligned} \quad (3.2)$$

Systematisk lösning

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

Derivera detta m.a.p y

$$\begin{aligned} \Rightarrow x^3z + g'_y(y, z) &= x^3z + 2ye^z \Rightarrow \\ \Rightarrow g'_y(y, z) &= 2ye^z \Rightarrow \end{aligned}$$

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

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

Derivera detta m.a.p z

$$\begin{aligned} \Rightarrow x^3y + y^2e^z + h'(z) &= x^3y + y^2e^z \Rightarrow \\ \Rightarrow h'(z) = 0 &\Rightarrow h(z) = C \Rightarrow \end{aligned}$$

\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

$$\begin{aligned} &\Longleftrightarrow \\ p'_y &= q'_x \\ p'_z &= r'_x \\ q'_z &= r'_y \end{aligned}$$

Exempel 4

$$f'_x = xy$$

$$f'_y = x^2$$

olösbart ty

$$f''_{xy} = x \neq f''_{yx} = 2x$$

3.2 Differentierbarhet

Envarre

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

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

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

så deriverbar = differentierbar för envarre För ≥ 2 variabler gäller

3.2.2 Sats

$$f \in C^1 \stackrel{(1)}{\Rightarrow} f \text{ differentierbar} \begin{cases} \stackrel{(2)}{\Rightarrow} f \text{ partiellt deriverbar} \stackrel{(4)}{\nRightarrow} f \text{ kontinuerlig} \\ \stackrel{(3)}{\Rightarrow} f \text{ kontinuerlig} \stackrel{(5)}{\nRightarrow} f \text{ partiellt deriverbar} \end{cases}$$

Förklaring av pilar

1. s.56-57 i boken

$$2. f'_x(a, b) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a+h, b) - f(a, b)}{h} \quad f \text{ diff.bar med } k=0 \\ \lim_{h \rightarrow 0} \frac{Ah + B \cdot 0 + \sqrt{h^2 + 0^2} \rho(h, 0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} A \underbrace{\frac{\sqrt{h^2}}{h}}_{\pm 1 \text{ begränsad}} \underbrace{\frac{\rho(h, 0)}{h}}_{\rightarrow 0} = A \quad \exists$$

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

4. Motexempel finns i boken s.51

5. Motexempel $f(x, y) = |x|$ i $(0, 0)$, kontinuerlig men $f'_x(x, y) \nexists$

3.2.3 Linjär avbildning

Den linjära avbildningen $df_{(a,b)}$ av typ $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, som definieras av $df_{(a,b)}(h, k) = Ah + Bk = f'_{x(a,b)}h + f'_{y(a,b)}k$, kallas differentialen 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 $\overline{\Delta x} = (\Delta x_1, \dots, \Delta x_n) \in \mathbb{R}^n$ och f är differentierbar fås $f(\bar{x} + \overline{\Delta x}) - f(\bar{x}) = f'_{x_1} \Delta x_1 + \dots + f'_{x_n} \Delta x_n + \underbrace{\rho(\Delta x_1, \dots, \Delta x_n) \sqrt{(\Delta x_1)^2 + \dots + (\Delta x_n)^2}}_{\text{Restterm}} \approx df(\overline{\Delta x})$

Exempel 5

Bestäm rörelseenergin och uppskatta felet för massan $m = 1.0 \pm 0.1 \text{ kg}$ med hastighet $v = 4.0 \pm 0.2 \text{ m s}^{-1}$.

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

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

Fel:

$$\begin{aligned} \Delta E &= E(m + \Delta m, v + \Delta v) - E(m, v) \approx dE(\Delta m, \Delta v) = \\ &= \frac{\partial E}{\partial m} \Delta m + \frac{\partial E}{\partial v} \Delta v = \underbrace{\frac{v^2}{2}}_{\frac{4^2}{2}} \Delta m + \underbrace{mv}_{1 \cdot 4} \Delta v = 8 \Delta m + 4 \Delta v \end{aligned}$$

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

4 Appendix

Figurer

1	Graf i 2D	5
2	Graf för polära koordinater	6
3	Exempel på rotationssymmetri	8
4	Rymdpolära koordinater	9
5	Grafisk visning av hur f ändras i x - & y -riktningen	11

Tabeller