

Föreläsning 12

①

Kurvor och ytor

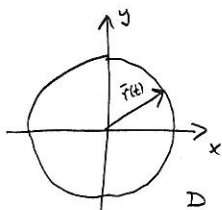
En kurva är värdemängden till en funktion (parametrisering)

$$\vec{r}(t) = (x(t), y(t)), \quad t \in I \quad (I \text{ intervall})$$

Den är av typ $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$, dvs. vektorvärd.

Ex: $\vec{r}(t) = (x(t), y(t))$ med

$$\begin{cases} x(t) = \cos t \\ y(t) = \sin t \end{cases}, \quad 0 \leq t \leq 2\pi,$$

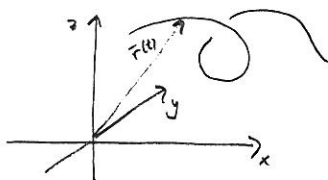


beskriver enhetssirkeln.

En kurva i \mathbb{R}^3 är värdemängden till en funktion

$$\vec{r}(t) = (x(t), y(t), z(t)), \quad t \in I.$$

Av typ $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$.

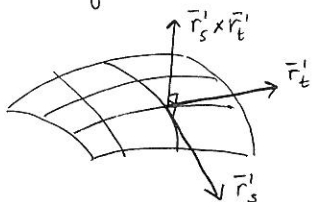


Ex: En linje i \mathbb{R}^3 är en kurva, tex.

$$\begin{aligned} \vec{r}(t) = (x(t), y(t), z(t)) &= (1, 2, -3) + t(1, 1, -3) \\ &= (1+t, 2+t, -3-3t). \end{aligned} \quad D$$

Funktionerna $x(t), y(t), z(t)$ kallas komponentfunktioner.

Alltså blir \vec{r}'_s en tangentvektor i en riktning och \vec{r}'_t i en annan:



En normalvektor till ytan borde därför bli ortogonal mot både \vec{r}'_s och \vec{r}'_t

$$\Rightarrow \vec{n} = \vec{r}'_s \times \vec{r}'_t \quad (\text{vektorprodukt})$$

är normalvektor.

Ex: $\vec{r}(s, t) = (x(s, t), y(s, t), z(s, t))$ med

$$\begin{cases} x(s, t) = -1 + s + t \\ y(s, t) = -s + 2t \\ z(s, t) = s - t \end{cases} \quad \text{är ett plan på parameterform (dvs. en yta)}$$

$$\vec{r}'_s = (1, -1, 1), \quad \vec{r}'_t = (1, 2, -1) \Rightarrow$$

$$\vec{n} = \vec{r}'_s \times \vec{r}'_t = (1, -1, 1) \times (1, 2, -1) = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & -1 \end{vmatrix} = (-1, 2, 3).$$

Planet har alltså ekv. $\pi: -x + 2y + 3z + D = 0$.

Punkten $(-1, 0, 0)$ ligger i π . Insättning ger $D = -1$.

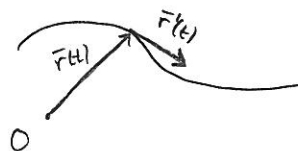
Planet har ekvation $-x + 2y + 3z - 1 = 0$

Alt. Ekv. $-(x - (-1)) + 2(y - 0) + 3(z - 0) = 0$.

Eftersom $\vec{r}(t)$ beskriver läget så får vi, om vi ser t som tiden,

$$\vec{r}'(t) = (x'(t), y'(t), z'(t))$$

som hastigheten. Denna är en tangentvektor till kurvan:



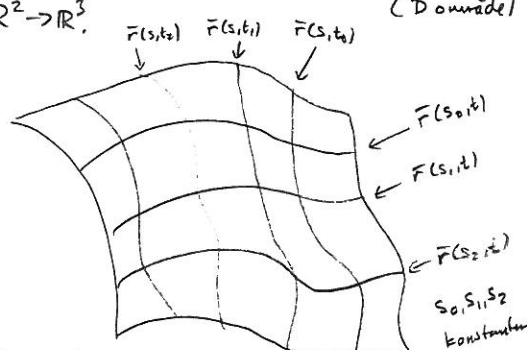
Fråga: Vad blir $\vec{r}'(t)$ för enhetssirkeln?

En yta i \mathbb{R}^3 (på parameterform) är värdemängden till en funktion

$$\vec{r}(s, t) = (x(s, t), y(s, t), z(s, t)), \quad (s, t) \in D. \quad (D \text{ område})$$

Av typ $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$.

t_0, t_1, t_2 konstanter



Vi kan tänka det som att s :et ger kurvor i en riktning och t :et i den andra!

Funktionalmatriser och funktionaldeterminanter

För en funktion $f(x_1, x_2)$ ($\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$) "samlade" vi derivatorna i gradienten

$$(\text{grad } f)(x_1, x_2) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \frac{\partial f}{\partial x_2} \right) \quad \text{ser det ut som en radmatis}$$

Hur samlar man derivatorna för en vektorvärd funktion, t.ex. $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ -funktionen

$$\vec{y} = \vec{f}(\vec{x}) \quad \text{som ges av } \begin{cases} y_1 = f_1(x_1, x_2) = x_1^2 + 2x_2 \\ y_2 = f_2(x_1, x_2) = x_1 x_2 \end{cases}$$

Ja, i funktionalmatrisen.

$$\vec{f}'(\vec{x}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_1 & 2 \\ x_2 & x_1 \end{pmatrix}$$

Ex: För den linjära avbildningen

$$\begin{cases} y_1 = f_1(x_1, x_2) = 3x_1 - x_2 \\ y_2 = f_2(x_1, x_2) = x_1 + 2x_2 \end{cases}$$

blir $\vec{f}'(\vec{x}) = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$, dvs. samma som

systemmatrisen A i $Y = AX$ (A avbildningsmatrisen).

Euligt teorin i linjäralgebra så anger determinanten²⁾ av A "areaförändringen" då den linjära avbildningen tillämpas på ett objekt (i \mathbb{R}^3 "volymförändringen").

För att undersöka hur areor (volym) förändras lokalt beräknar vi därför funktionaldeterminanten

$$\det \bar{f}'(\bar{a}) = \frac{d(y_1, y_2)}{d(x_1, x_2)} = \frac{d(f_1, f_2)}{d(x_1, x_2)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \end{vmatrix}$$

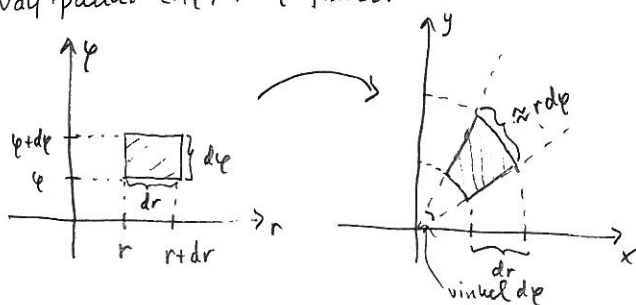
↑ ↑
beteckningar

Ex: Byte till polära koordinater

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

är en funktion $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ från $r\varphi$ -planet till xy -planet. Hur ser areaförändringen ut?

Välj punkt (r, φ) i $r\varphi$ -planet:



Systemet kan "nästan" skrivas

$$\begin{pmatrix} \Delta f_1 \\ \Delta f_2 \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix} \quad \text{i matrispråk.} \quad (7)$$

OBS! Lin. alg.: $\det A \neq 0 \Leftrightarrow$ systemet har entydig lösning
 $\Leftrightarrow A$ har invers

Detta betyder att $(\Delta x, \Delta y)$ kan lösas ut som funktion av $(\Delta f_1, \Delta f_2)$, dvs. den inversa funktionen existerar nära $\bar{a} = (a, b)$. Vi får inversa funktionsregeln (Sats 6.1, s. 201) som alltså säger att \bar{f} är lokalt bijektiv.

• Vi återvänder till kedjeregeln, denna gång för funktioner $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$.

$$\text{Funktionen} \quad \begin{cases} s = f(u(x, y), v(x, y)) \\ t = g(u(x, y), v(x, y)) \end{cases}$$

går från "xy-planet" till "uv-planet" och vidare till "st-planet". Kedjeregeln ger

$$f'_x = f'_u \cdot u'_x + f'_v \cdot v'_x, \quad f'_y = f'_u \cdot u'_y + f'_v \cdot v'_y,$$

$$g'_x = g'_u \cdot u'_x + g'_v \cdot v'_x, \quad g'_y = g'_u \cdot u'_y + g'_v \cdot v'_y$$

$$\text{Area, rektangel} = dr d\varphi \quad \text{Area, sektorring} \approx dr \cdot r d\varphi = r dr d\varphi \quad (6)$$

Arean ändras med faktorn r då vi tillämpar polära koordinater!

Provar att beräkna funktionaldeterminanten

$$\begin{aligned} \frac{d(x, y)}{d(r, \varphi)} &= \begin{vmatrix} x'_r & x'_\varphi \\ y'_r & y'_\varphi \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \cos \varphi & -r \sin \varphi \\ \sin \varphi & r \cos \varphi \end{vmatrix} = \\ &= \cos \varphi r \cos \varphi - (-r \sin \varphi) \sin \varphi = \\ &= r(\cos^2 \varphi + \sin^2 \varphi) = \underline{r} \quad \text{ok!} \end{aligned}$$

• Principen fungerar lokalt, dvs. för små områden.
Nära en punkt \bar{a} så är differensen

$\bar{f}(\bar{a} + \bar{h}) - \bar{f}(\bar{a}) \approx$ en linjär avbildning:

Taylorutveckling av $\bar{f} = (f_1, f_2)$:

$$\begin{cases} f_1(a+h, b+k) - f_1(a, b) = f'_{1,x}(a, b)h + f'_{1,y}(a, b)k + \text{restterm} \\ f_2(a+h, b+k) - f_2(a, b) = f'_{2,x}(a, b)h + f'_{2,y}(a, b)k + \text{restterm} \end{cases}$$

$$= \begin{pmatrix} f'_{1,x}(a, b) & f'_{1,y}(a, b) \\ f'_{2,x}(a, b) & f'_{2,y}(a, b) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} h \\ k \end{pmatrix}$$

funktionsmatris $A = \bar{f}'(\bar{a})$

I matrisform blir detta

$$\begin{pmatrix} f'_x & f'_y \\ g'_x & g'_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f'_u & f'_v \\ g'_u & g'_v \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u'_x & u'_y \\ v'_x & v'_y \end{pmatrix} \quad \text{olla!} \quad (8)$$

Kedjeregeln kan alltså beskrivas som matrismultiplikation med funktionsmatriser!

Vidare, från lin. alg vet vi att $\det AB = \det A \cdot \det B$.

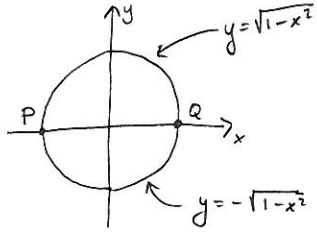
För funk. determinanter av sammansatt funktion gäller alltså att

$$\frac{d(f, g)}{d(x, y)} = \frac{d(f, g)}{d(u, v)} \cdot \frac{d(u, v)}{d(x, y)}$$

①

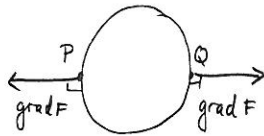
Genom $y = \sqrt{1-x^2}$ så ges y explicit som en funktion av x . Samma funktion ges implicit av

$$\begin{cases} x^2 + y^2 = 1 \\ y \geq 0 \end{cases}$$



Om vi studerar $x^2 + y^2 = 1$ (enhetscirkeln) så kan vi lokalt lösa ut y som funktion av x överallt utom i punkterna P och Q. ← Varför?

Om vi sätter $F(x,y) = x^2 + y^2$, så är grad F vinkelrät i P och Q, dvs. $F'_y(P) = F'_y(Q) = 0$.



Sats ("sliss") $F(x,y) = C$ nivåkurva och (a,b) punkt på denna. Om $F'_y(a,b) \neq 0$ så kan y uttryckas som funktion av x , dvs. $y = y(x)$ i en omgivning av (a,b) .

(För mer utförligt, se Sats 6.2, s. 204. Implicita funktions-satsen)

②

Ex: Visa att ekvationen

$$F(x,y) = y^5 + xy - 4 = 0$$

definierar y som funktion av x nära punkten $P: (3,1)$.

Bestäm även $y'(x)$ nära P ; speciellt $y'(3)$.

↑ ligger på kurvan (kontrollera!)

Lösning: Vi har $F'_y = 5y^4 + x$, och speciellt

$$F'_y(3,1) = 5 \cdot 1^4 + 3 = 8 \neq 0 \Rightarrow y = y(x) \text{ nära } P!$$

Implicit derivering av $y(x)^5 + xy(x) - 4 = 0$ ger

$$5y(x)^4 \cdot y'(x) + 1 \cdot y(x) + x \cdot y'(x) - 0 = 0$$

$$\Leftrightarrow y'(x) (5y(x)^4 + x) + y(x) = 0$$

$$\Leftrightarrow y'(x) = -\frac{y(x)}{5y(x)^4 + x} \text{ eller } y' = -\frac{y}{5y^4 + x}.$$

$$\text{I } (x,y) = (3,1) \text{ får vi } y'(3) = -\frac{1}{5 \cdot 1^4 + 3} = -\frac{1}{8}.$$

Anm: Vi kan inte lösa ut $y(x)$, men däremot bestämma $y'(x)$ för $x=3$! Satsen ovan gäller även för fler variabler (se sid. 205-208).