

MVE340 Matematik 2 för Sjöingenjörer
Deltentamen 1

Erhållen poäng på denna deltentamen får ersätta poängen på uppgift 1 på tentamen tills kursen ges nästa läsår. Resultat meddelas via PingPong.

Till samtliga uppgifter skall fullständiga lösningar redovisas. Motivera och förklara så väl du kan.

1. (a) Till en funktion f har man följande värdetabell: (2p)

x	1	2	3	4	5	6	7
$f(x)$	-3.6	0	1.6	1.8	1.2	0.4	0

Skissa grafen till f och finn ett närmevärde till $f(5.7)$ med linjär interpolering.

Lösning och svar:

$$f(5.7) \approx f(5) + \frac{f(6) - f(5)}{6 - 5}(5.7 - 5) = 1.2 + (0.4 - 1.2) \cdot 0.7 = 0.64.$$

- (b) Beräkna (1p)

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{x^2 + 1}{x^3 + 4}.$$

Lösning:

$$\frac{x^2 + 1}{x^3 + 4} = \frac{x^2(1 + 1/x^2)}{x^3(1 + 4/x^3)} = \frac{1}{x} \cdot \frac{1 + 1/x^2}{1 + 4/x^3} \rightarrow 0 \cdot \frac{1 + 0}{1 + 0} = 0, \text{ då } x \rightarrow \infty.$$

Svar: 0.

- (c) Bestäm ekvationen för tangenten till grafen till $f(x) = x + \frac{2}{x}$ i den punkt där $x = 2$. (3p)

Lösning: Vi har $f(2) = 3$, så punkten ifråga är $(2, 3)$. Vidare är $f'(x) = 1 - \frac{2}{x^2}$, så $f'(2) = \frac{1}{2}$ vilket är tangentens riktingskoefficient. Tangentens ekvation är alltså $y - 3 = \frac{1}{2}(x - 2)$, eller efter omskrivning $y = \frac{1}{2}x + 2$.

Svar: $y = \frac{1}{2}x + 2$.

- (d) Bestäm, med hjälp av intervallhalveringsmetoden, ett intervall av längd högst 0.25 som innehåller en rot till ekvationen (2p)

$$x^3 - 4x^2 + x + 1 = 0.$$

Lösning: Låt $f(x) = x^3 - 4x^2 + x + 1$. $f(0) = 1 > 0$ och $f(1) = -1 < 0$, så enligt satsen om mellanliggande värde finns en rot i intervallet $[0, 1]$. Vi testar i intervallets mittpunkt $-f(0.5) = 0.625 > 0$, alltså finns en rot i intervallet $[0.5, 1]$. Ny mittpunkt är 0.75. Då $f(0.75) = -0.08 < 0$, finns en rot i intervallet $[0.5, 0.75]$.

Svar: (Ett av flera möjliga) $[0.5, 0.75]$.

Formelblad för MVE340, 11/12

Trigonometri.

$$\cos(x+y) = \cos(x)\cos(y) - \sin(x)\sin(y) \quad \sin(x+y) = \sin(x)\cos(y) + \cos(x)\sin(y)$$

$$\cos(2x) = \cos^2(x) - \sin^2(x) \quad \sin(2x) = 2\sin(x)\cos(x)$$

$$\sin^2 x + \cos^2 x = 1 \quad 1 + \tan^2 x = \frac{1}{\cos^2 x}$$

Linjär interpolation

$$a < c < b, \quad f(a), \quad f(b) \text{ kända:} \quad f(c) \approx f(a) + \frac{c-a}{b-a} (f(b) - f(a))$$

Deriveringsregler

$$(f(x) + g(x))' = f'(x) + g'(x) \quad (kf(x))' = kf'(x) \quad (f(x)g(x))' = f'(x)g(x) + f(x)g'(x)$$

$$\left(\frac{f(x)}{g(x)}\right)' = \frac{f'(x)g(x) - f(x)g'(x)}{(g(x))^2} \quad (f(g(x)))' = f'(g(x))g'(x)$$

Några elementära funktioners derivator

$$D(x^p) = px^{p-1} \quad D(e^x) = e^x \quad D(e^{cx}) = ce^{cx} \quad D(a^x) = a^x \ln a$$

$$D(\ln x) = \frac{1}{x} \quad D(\sin x) = \cos x \quad D(\cos x) = -\sin x \quad D(\tan x) = 1 + \tan^2 x = \frac{1}{\cos^2 x}$$

Tangent och normal i en punkt $(a, f(a))$ på grafen till $f(x)$

$$\text{Tangentens ekvation: } y - f(a) = f'(a)(x - a) \quad \text{Normalens ekvation: } y - f(a) = -\frac{1}{f'(a)}(x - a)$$

Numerisk lösning av ekvationen $f(x) = 0$: Newtons metod

Startvärde x_0 , beräkna: $x_1 = x_0 - \frac{f(x_0)}{f'(x_0)}$, upprepa med x_1 som nytt x_0 , upprepa tills $|f(x_1)|$ är litet.

Integralkatalog

$$\int f(g(x))g'(x)dx = \int f(t)dt \quad \int f(x)g'(x)dx = f(x)g(x) - \int f'(x)g(x)dx$$

$$\int x^a dx = \frac{x^{a+1}}{a+1} + C \quad a \neq -1 \quad \int \frac{1}{x} dx = \ln|x| + C$$

$$\int \sin x dx = -\cos x + C \quad \int \cos x dx = \sin x + C$$

$$\int \frac{1}{\cos^2 x} dx = \tan x + C \quad \int \frac{1}{\sin^2 x} dx = -\cot x + C$$

$$\int e^x dx = e^x + C \quad \int a^x dx = \frac{a^x}{\ln a} + C \quad 0 < a \neq 1$$

Differentialekvationer

Differentialekvationen $mx''(t) + cx'(t) + kx(t) = 0$ har den allmänna lösningen $x(t) = C_1 e^{s_1 t} + C_2 e^{s_2 t}$ där s_1 och s_2 är lösningar ($s_1 \neq s_2$) till differentialekvationens karakteristiska ekvation $ms^2 + cs + k = 0$, (m, c, k konstanter). Om $s_{1,2} = a \pm ib$ så är $x(t) = e^{at} (C_1 \cos(bt) + C_2 \sin(bt))$. Om $s_1 = s_2$ så är $x(t) = e^{s_1 t} (C_1 + C_2 t)$

Vektor(kryss)produkt

$$\begin{aligned} \mathbf{u} \times \mathbf{v} &= (u_1, u_2, u_3) \times (v_1, v_2, v_3) = (u_2 v_3 - u_3 v_2, -(u_1 v_3 - u_3 v_1), u_1 v_2 - u_2 v_1) \\ &= \left(\begin{vmatrix} u_2 & u_3 \\ v_2 & v_3 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} u_1 & u_3 \\ v_1 & v_3 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} u_1 & u_2 \\ v_1 & v_2 \end{vmatrix} \right) \end{aligned}$$