

Flervariabelanalys

- funktion av flera variabler:

$$f(\vec{r}) = f(x, y, z)$$

$$f(x) = f(x_1, \dots, x_m)$$

- vektorvärd funktion:

$$\vec{f}(t) = (f_x(t), f_y(t), f_z(t)) = f_x(t)\vec{i} + f_y(t)\vec{j} + f_z(t)\vec{k}$$

$$\vec{f}(\vec{r}) \quad \text{eller} \quad f(x) = (f_1(x_1, \dots, x_m), \dots, f_m(x_1, \dots, x_m))$$

- partiell derivata: $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$

- multipel integral: $\iiint f(x, y, z) dx dy dz$

- vektorfält, div, grad, curl

- partiell differentialekvation (PDE)
randvärdesproblem, finita element-
metoden

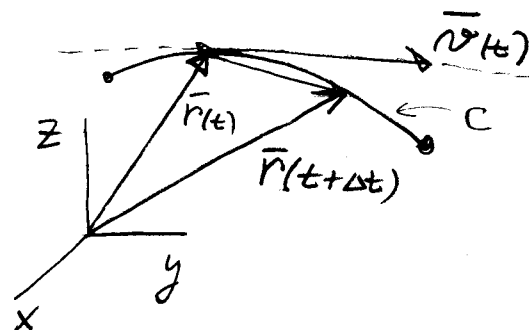
- datorövningar, pde toolbox (3 bonuspoäng)

1.1 Vektorfunktion av en variabel

Geometrisk tolkning: $\vec{r}(t)$ är läget av en partikel vid tiden t .

$$\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}$$

Vi antar att $x(t), y(t), z(t)$ är kontinuerliga så att partikeln rör sig längs en kontinuerlig kurva C .



Medelhastighet:
$$\frac{\vec{r}(t+\Delta t) - \vec{r}(t)}{\Delta t}$$

Hastighet:
$$\vec{v}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{r}(t+\Delta t) - \vec{r}(t)}{\Delta t}$$

$$= \frac{d}{dt} \vec{r}(t) = \dot{\vec{r}}(t) = \vec{r}'(t)$$

Fart (speed):
$$v(t) = |\vec{v}(t)|$$

Obs:
$$\vec{v}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \left(\frac{\Delta x}{\Delta t} \vec{i} + \frac{\Delta y}{\Delta t} \vec{j} + \frac{\Delta z}{\Delta t} \vec{k} \right)$$

$$= \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k}$$

Figuren ger: $\vec{v}(t)$ är tangentvektor till kurvan C i punkten $\vec{r}(t)$.

(3)

Acceleration: $\vec{a}(t) = \frac{d}{dt} \vec{v}(t) = \frac{d^2}{dt^2} \vec{r}(t) = \dot{\vec{v}}(t) = \ddot{\vec{r}}(t)$

Exempel (cirkel)

$$\vec{r} = a \cos(\omega t) \vec{i} + a \sin(\omega t) \vec{j} \quad (a > 0, \omega > 0)$$

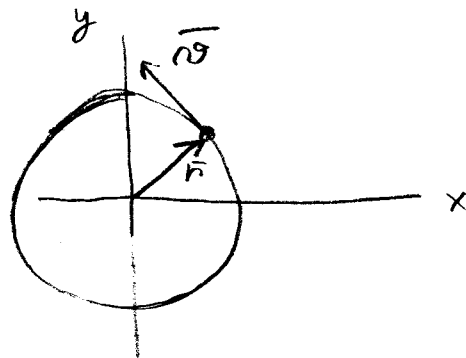
$$\begin{cases} x = a \cos(\omega t) \\ y = a \sin(\omega t) \\ z = 0 \end{cases}$$

$$x^2 + y^2 = a^2 \cos^2(\omega t) + a^2 \sin^2(\omega t) = a^2$$

$$\vec{v} = -a\omega \sin(\omega t) \vec{i} + a\omega \cos(\omega t) \vec{j}$$

$$v = |\vec{v}| = \sqrt{(-a\omega \sin(\omega t))^2 + (a\omega \cos(\omega t))^2} = \omega a$$

$$\vec{a} = -a\omega^2 \cos(\omega t) \vec{i} - a\omega^2 \sin(\omega t) \vec{j} = -\omega^2 \vec{r}$$

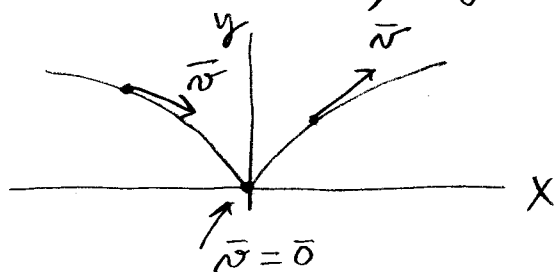


Exempel (spets)

$$\vec{r} = t^3 \vec{i} + t^2 \vec{j}$$

$$\vec{v} = 3t^2 \vec{i} + 2t \vec{j}$$

Eliminera t : $t = x^{1/3}, y = x^{2/3}$



Sats 1 (Derivering av kombinationer)

Om $\bar{u}(t)$, $\bar{v}(t)$, $\lambda(t)$ är deriverbara,
 så är $\bar{u} + \bar{v}$, $\lambda \bar{u}$, $\bar{u} \cdot \bar{v}$, $\bar{u} \times \bar{v}$, $\bar{u} \circ \lambda$
 deriverbara och

$$(a) \quad \frac{d}{dt} (\bar{u}(t) + \bar{v}(t)) = \bar{u}'(t) + \bar{v}'(t)$$

$$(b) \quad \frac{d}{dt} (\lambda(t) \bar{u}(t)) = \lambda'(t) \bar{u}(t) + \lambda(t) \bar{u}'(t)$$

$$(c) \quad \frac{d}{dt} (\bar{u}(t) \cdot \bar{v}(t)) = \bar{u}'(t) \cdot \bar{v}(t) + \bar{u}(t) \cdot \bar{v}'(t)$$

$$(d) \quad \frac{d}{dt} (\bar{u}(t) \times \bar{v}(t)) = \bar{u}' \times \bar{v}(t) + \bar{u}(t) \times \bar{v}'(t)$$

$$(e) \quad \frac{d}{dt} \bar{u}(\lambda(t)) = \lambda'(t) \bar{u}'(\lambda(t))$$

$$(f) \quad \frac{d}{dt} |\bar{u}(t)| = \frac{\bar{u}(t) \cdot \bar{u}'(t)}{|\bar{u}(t)|} \quad \text{om } \bar{u}(t) \neq \bar{0}$$

Beweis: skriv på komponentform
 och derivera med de gamla deriverings-
 reglerna.

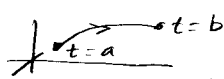
$$\begin{aligned} \text{Ex. (e): } \frac{d}{dt} \left(u_x(\lambda(t)) \bar{i} + u_y(\lambda(t)) \bar{j} + u_z(\lambda(t)) \bar{k} \right) \\ = \left(u'_x(\lambda(t)) \lambda'(t) \bar{i} + u'_y(\lambda(t)) \lambda'(t) \bar{j} + u'_z(\lambda(t)) \lambda'(t) \bar{k} \right) \\ = \lambda'(t) \bar{u}'(\lambda(t)) \end{aligned}$$

$$\text{Obs även från (c): } \frac{d}{dt} |\bar{u}|^2 = \frac{d}{dt} \bar{u} \cdot \bar{u} = \bar{u}' \cdot \bar{u} + \bar{u} \cdot \bar{u}' = 2 \bar{u} \cdot \bar{u}'$$

11.3 Parametrisering av kurva.

Vad är en kurva i rummet?

En kurva i rummet är en punktmängd

$$\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}, \quad a \leq t \leq b$$


där koordinatfunktionerna är kontinuerliga.

- Vi antar dessutom att $\vec{r}$ har kontinuerlig derivata $\frac{d\vec{r}}{dt}$, annars kan kurvan vara patologisk (sjukt), t.ex., passera genom varenda punkt i en volym.

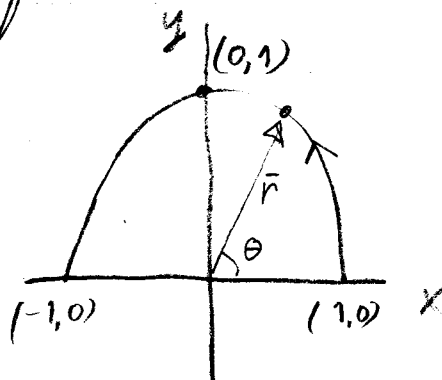
Kurvan är slät (smooth) utom möjligen där $\vec{r}'(t) = \vec{0}$.

En kurvan kan parametriseras på många sätt.

ex. halvcirkeln

a) $t = \theta$

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



$$\frac{d\vec{r}}{dt} = -\sin(t)\vec{i} + \cos(t)\vec{j}$$

b) $s = 1 - x$

$$\begin{cases} x = 1 - s \\ y = \sqrt{1 - x^2} = \sqrt{1 - s^2} \\ z = 0 \end{cases}$$

$$0 \leq s \leq 1, \quad \frac{d\vec{r}}{ds} = -\vec{i} + \frac{s}{\sqrt{1-s^2}}\vec{j}$$

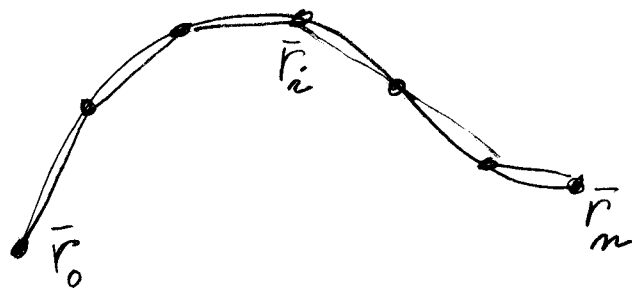
Båglängd (arc length)

$$\bar{r} = \bar{r}(t), \quad a \leq t \leq b$$

Nåt:

$$a = t_0 < t_1 < \dots < t_n < \dots < t_m = b$$

$$\bar{r}_i = \bar{r}(t_i), \quad \Delta t_i = t_i - t_{i-1}$$



Kurvans längd approximeras av

$$s_m = \sum_{i=1}^m |\bar{r}_i - \bar{r}_{i-1}| = \sum_{i=1}^m \left| \frac{\Delta \bar{r}_i}{\Delta t_i} \right| \Delta t_i$$

Om $\frac{d\bar{r}}{dt}$ är kontinuerlig får vi

kurvans längd:

$$L = \lim_{\substack{m \rightarrow \infty \\ \max \Delta t_i \rightarrow 0}} \sum_{i=1}^m \left| \frac{\Delta \bar{r}_i}{\Delta t_i} \right| \Delta t_i = \int_a^b \left| \frac{d\bar{r}}{dt} \right| dt$$

Båglängden är

$$s(t) = \int_a^t \left| \frac{d\bar{r}}{dt} \right| dt$$

Vä för

$$s'(t) = \left| \frac{d\bar{r}}{dt}(t) \right| = v(t)$$

och båglängdselementet

$$ds = v(t) dt = \left| \frac{d}{dt} \bar{r}(t) \right| dt$$

$$s(t) = \int_0^t ds$$

Båglängden beror ej ^{på} vilken parametrisering vi använder. 7

Båglängden kan också användas som parameter:

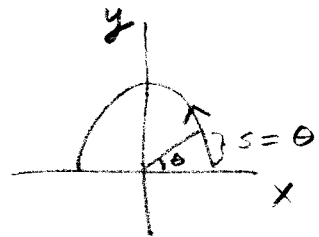
$$\vec{r} = \vec{r}(s), \quad 0 \leq s \leq L$$

Då blir farten

$$v(s) = \frac{ds}{ds} = 1$$

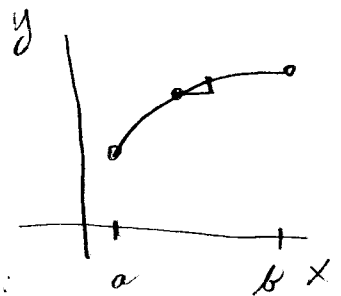
exempel halvcirkeln

$$\begin{cases} x = \cos(s) \\ y = \sin(s) \end{cases}$$



exempel graf i planet

$$y = f(x), \quad a \leq x \leq b$$



Välj x som parameter $t = x$:

$$\begin{cases} x = t \\ y = f(t) \end{cases} \quad a \leq t \leq b$$

$$\vec{r}(t) = \vec{i} + f'(t)\vec{j}, \quad v(t) = \sqrt{1 + (f'(t))^2}$$

$$ds = \sqrt{1 + f'(t)^2} dt \quad \text{eller}$$

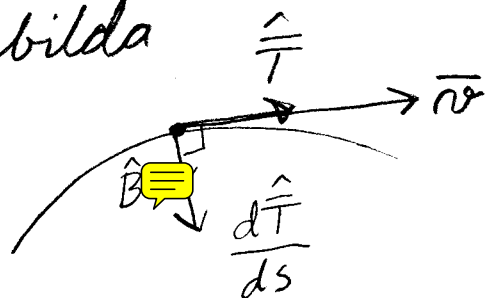
$$ds = \sqrt{1 + f'(x)^2} dx$$

11.4 Krökning endast sid 612-613

$$\bar{r} = \bar{r}(t)$$

Om $\bar{v}(t) \neq \bar{0}$ kan vi bilda enhetstangenten:

$$\hat{T}(t) = \frac{\bar{v}(t)}{v(t)}$$



Med båglängdsparametrisering:

$$\hat{T}(s) = \frac{\bar{v}(s)}{\underbrace{v(s)}_{=1}} = \bar{v}(s) = \frac{d\bar{r}}{ds}$$

$$\text{Obs att } \hat{T}(s) \cdot \hat{T}(s) = |\hat{T}(s)|^2 = 1.$$

Derivera:

$$2 \hat{T}(s) \cdot \hat{T}'(s) = 0$$

Definition 1 Kurvans krökning

är
$$\kappa(s) = \left| \frac{d\hat{T}}{ds}(s) \right|$$

Krökningsradien är

$$\rho(s) = \frac{1}{\kappa(s)}.$$

Enhetsnormalen är

$$\hat{N}(s) = \frac{1}{h(s)} \frac{d\hat{T}}{ds} = \frac{\frac{d\hat{T}}{ds}}{\left| \frac{d\hat{T}}{ds} \right|}$$

Enhetsbinormalen är (sid 615)

$$\hat{B} = \hat{T} \times \hat{N}$$

Exempel cirkeln med radie a

$$\vec{r} = a \cos\left(\frac{s}{a}\right) \vec{i} + a \sin\left(\frac{s}{a}\right) \vec{j}$$

$$\hat{T} = \vec{v} = \frac{d\vec{r}}{ds} = -\sin\left(\frac{s}{a}\right) \vec{i} + \cos\left(\frac{s}{a}\right) \vec{j}$$

$$\frac{d\hat{T}}{ds} = -\frac{1}{a} \cos\left(\frac{s}{a}\right) \vec{i} - \frac{1}{a} \sin\left(\frac{s}{a}\right) \vec{j}$$

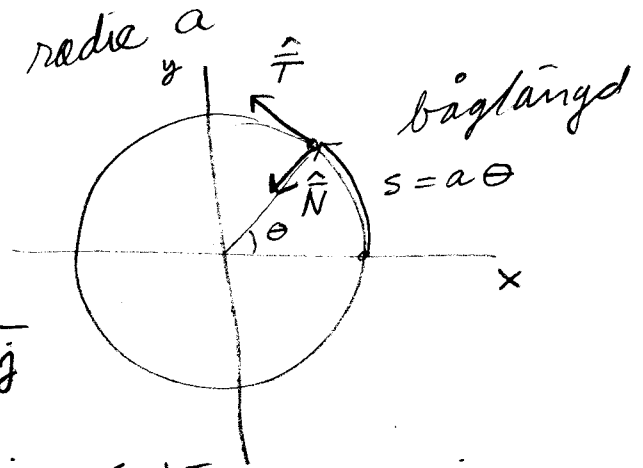
$$h(s) = \left| \frac{d\hat{T}}{ds} \right| = \frac{1}{a}$$

$$g(s) = a$$

$$\hat{N}(s) = -\frac{1}{a} \vec{r}(s)$$

$$\hat{B}(s) = \hat{T} \times \hat{N} = \vec{k}$$

Man kan definiera kurvans torsion genom att beräkna $\frac{d\hat{B}}{ds}$ (sid 616).
Vi nöjer oss med brötning.



11.5 Endast sid 619 och

Example 2 sid 621.

Krökning i andra parametriseringar.

$$\bar{v} = \frac{d\bar{r}}{dt} = \frac{d\bar{r}}{ds} \frac{ds}{dt} = v \hat{T}$$

$\underbrace{\frac{d\bar{r}}{ds}}_{=\hat{T}} \quad \underbrace{\frac{ds}{dt}}_{=v}$

$$\begin{aligned} \bar{a} &= \frac{d\bar{v}}{dt} = \frac{dv}{dt} \hat{T} + v \frac{d\hat{T}}{dt} \\ &= \frac{dv}{dt} \hat{T} + v \frac{d\hat{T}}{ds} \frac{ds}{dt} \\ &\quad \underbrace{\frac{d\hat{T}}{ds}}_{=\kappa \hat{N}} \underbrace{\frac{ds}{dt}}_{=v} \\ &= \frac{dv}{dt} \hat{T} + v^2 \kappa \hat{N} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \bar{v} \times \bar{a} &= v \frac{dv}{dt} \underbrace{\hat{T} \times \hat{T}}_{=\vec{0}} + v^3 \kappa \hat{T} \times \hat{N} \\ &= v^3 \kappa \hat{T} \times \hat{N} = v^3 \kappa \hat{B} \end{aligned}$$

Denna formel kan användas för att beräkna κ .

$$|\bar{v} \times \bar{a}| = v^3 \kappa |\hat{B}| = v^3 \kappa$$

$$\kappa = \frac{|\bar{v} \times \bar{a}|}{v^3}.$$

Exempel 2 sid 621

Graf $y = f(x)$, Parameter x .

$$\bar{v} = \bar{i} + f'(x)\bar{j}, \quad v = \sqrt{1 + f'(x)^2}$$

$$\bar{a} = f''(x)\bar{j}$$

$$\bar{v} \times \bar{a} = f''(x)\bar{k}$$

$$\kappa = \frac{|\bar{v} \times \bar{a}|}{v^3} = \frac{|f''(x)|}{(1 + f'(x)^2)^{3/2}}$$

(Mikael Enelund kommer att visa en annan härledning av denna viktiga formel.)