

Mat 1. 2-timersprøve den 14. maj 2019.

JE 13.5.19, rev KS 12.4.23

▼ Opgave 1

```
> restart:with(plots):
  prik:=(x,y)->VectorCalculus[DotProduct](x,y):
  vop:=proc(X) op(convert(X,list)) end proc:
  grad:=X->convert(Student[VectorCalculus][Del](X),Vector):
> with(LinearAlgebra):
```

En reel funktion f af to reelle variable er givet ved

```
> f:=(x,y)->y/exp(x);
```

$$f := (x, y) \mapsto \frac{y}{e^x}$$

```
> f(x,y);
```

$$\frac{y}{e^x}$$

hvor $(x, y) \in \mathbb{R}^2$.

▼ Spørgsmål 1

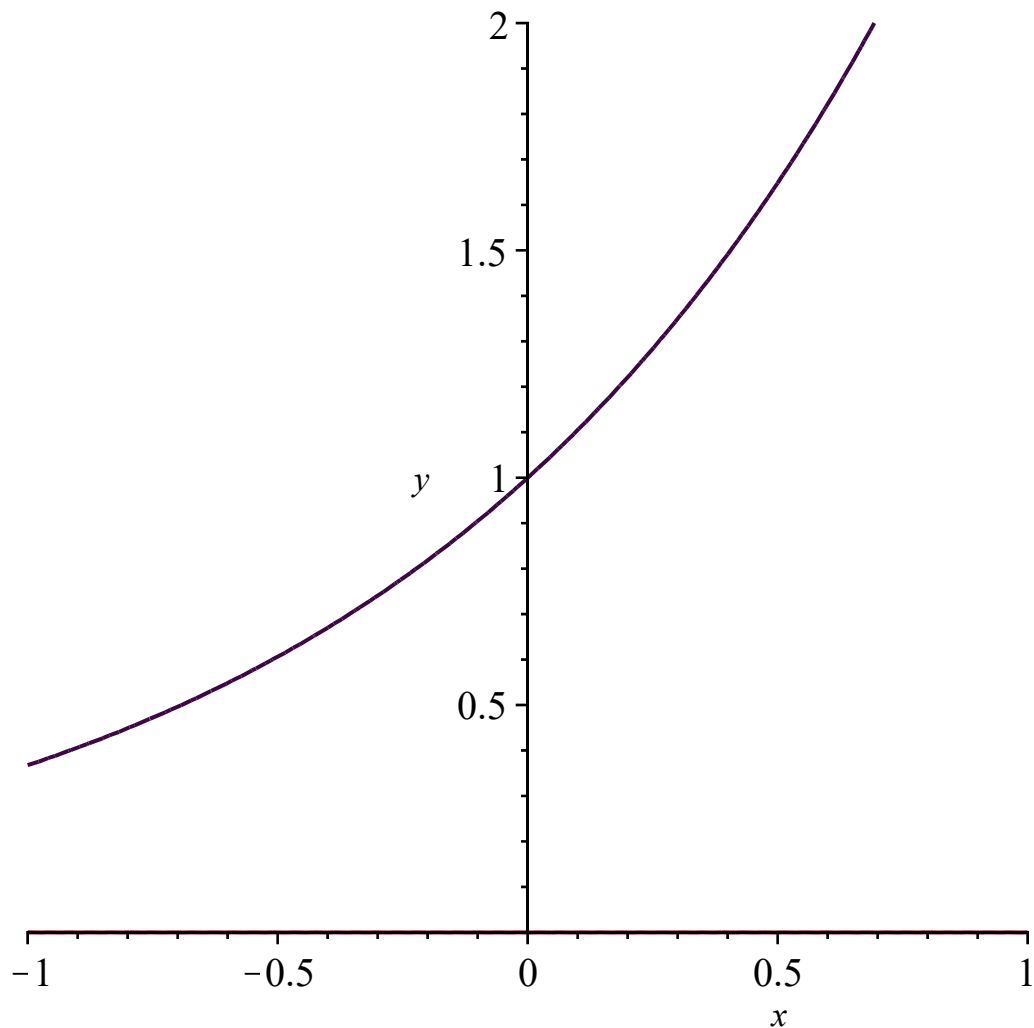
Niveaukurven svarende til niveauet 0 er givet ved

$$f(x, y) = \frac{y}{e^x} = 0 \Leftrightarrow y = 0 \text{ og } x \in \mathbb{R}, \text{ hvilket er hele } x\text{-aksen.}$$

Niveaukurven svarende til niveauet 1 er givet ved

$$f(x, y) = \frac{y}{e^x} = 1 \Leftrightarrow y = e^x, x \in \mathbb{R}, \text{ hvilket er grafen for eksponentialfunktionen.}$$

```
> contourplot(f(x,y), x=-1..1, y=-1..2, contours=[0,1]);
```



▼ Spørgsmål 2

> $\text{diff}(f(x, y), x); \text{diff}(f(x, y), y);$

$$-\frac{y}{e^x}$$

$$\frac{1}{e^x}$$

$$\nabla f(x, y) = (f'_x(x, y), f'_y(x, y)) = \left(-\frac{y}{e^x}, \frac{1}{e^x}\right).$$

$$A = (0, 1), B = (1, 2), \mathbf{v} = \overrightarrow{AB} = (1, 1), \mathbf{e} = \frac{\mathbf{v}}{|\mathbf{v}|} = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}\right), \nabla f(A) = (-1, 1).$$

Den retningsafledede af f i punktet A i retningen mod punktet B er da $f'(A; \mathbf{e}) = \mathbf{e} \cdot \nabla f(A) = 0$.

Da gradienten i et punkt står vinkelret på niveaukurven gennem punktet, så er resultatet ikke overraskende, da \mathbf{e} er parallel med 1-niveaukurvens tangent i A.

Lad \mathbf{e} være en enhedsvektor ud fra punktet A. Den retningsafledede af f i punktet A i retningen af \mathbf{e} er

$f'(A; \mathbf{e}) = \mathbf{e} \cdot \nabla f(A) = |\nabla f(A)| \cos(\varphi) = \sqrt{2} \cos(\varphi)$, hvor φ er vinklen mellem \mathbf{e} og $\nabla f(A)$.
 For $\varphi = 0$ svarende til at \mathbf{e} er i gradientens retning fås $\sqrt{2}$, som er den største værdi den retningsafledede af f i punktet A kan opnå.

En kurve K i (x, y) -planen er givet ved parameterfremstillingen

> $\mathbf{r} := \mathbf{u} \rightarrow \langle u, 1 + u - u^2 \rangle$;

> $\mathbf{r}(u)$;

$$\begin{bmatrix} u \\ -u^2 + u + 1 \end{bmatrix}$$

hvor $u \in \mathbb{R}$.

▼ Spørgsmål 3

> $\mathbf{ru} := \text{diff}(\mathbf{r}(u), u)$;

$$\mathbf{ru} := \begin{bmatrix} 1 \\ -2u + 1 \end{bmatrix}$$

> $\mathbf{gradf} := \text{unapply}(\langle \text{diff}(f(\mathbf{x}, \mathbf{y}), \mathbf{x}), \text{diff}(f(\mathbf{x}, \mathbf{y}), \mathbf{y}) \rangle, [\mathbf{x}, \mathbf{y}])$;

Gradienten for f i kurvepunktet $\mathbf{r}(u)$ er

> $\mathbf{gradf}(\mathbf{vop}(\mathbf{r}(u)))$;

$$\begin{bmatrix} -\frac{-u^2 + u + 1}{e^u} \\ \frac{1}{e^u} \end{bmatrix}$$

> $\mathbf{g} := \text{prik}(\mathbf{gradf}(\mathbf{vop}(\mathbf{r}(u))), \mathbf{ru})$;

$$g := -\frac{-u^2 + u + 1}{e^u} + \frac{-2u + 1}{e^u}$$

> $\text{solve}(g=0, u)$;

0, 3

De punkter på kurven K hvori gradienten for f og tangentvektoren $\mathbf{r}'(u)$ er ortogonale er således punkterne $\mathbf{r}(0) = (0, 1)$ og $\mathbf{r}(3) = (3, -5)$.

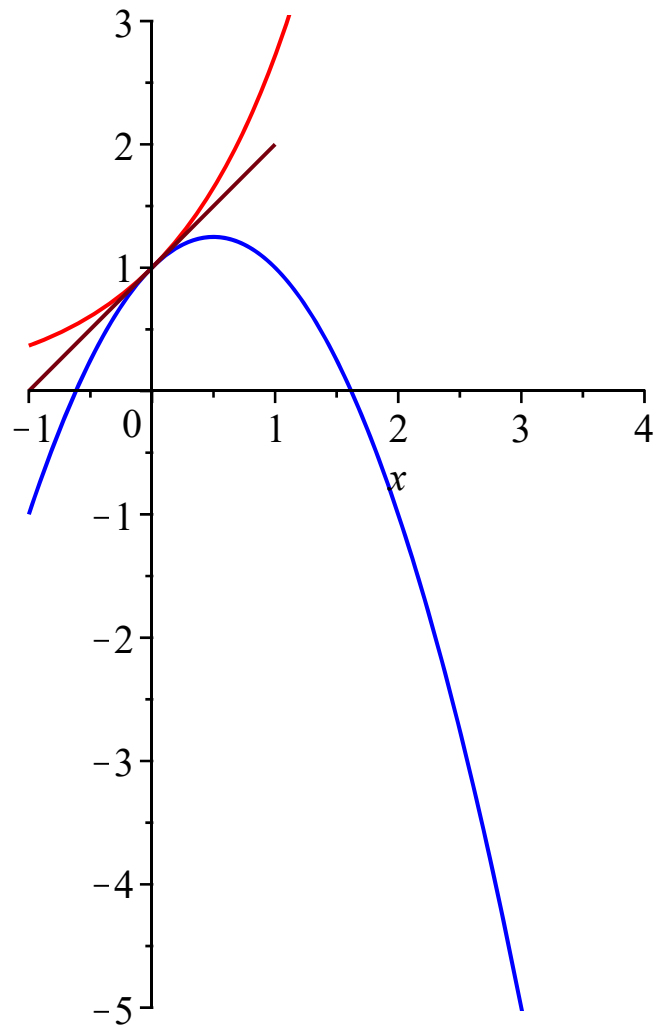
Situationen i punktet $(0, 1)$:

> $\mathbf{P1} := \text{plot}(\exp(\mathbf{x}), \mathbf{x} = -1..4, \text{color} = \text{red})$;

> $\mathbf{P2} := \text{plot}(1 + \mathbf{x} - \mathbf{x}^2, \mathbf{x} = -1..4, \text{color} = \text{blue})$;

> $\mathbf{P3} := \text{plot}(\mathbf{x} + 1, \mathbf{x} = -1..1)$;

> $\text{display}(\mathbf{P1}, \mathbf{P2}, \mathbf{P3}, \text{scaling} = \text{constrained}, \text{view} = -5..3)$;



1-niveaukurven og kurven K tangerer hinanden i punktet $A = (0, 1)$.

▼ Opgave 2

```
> restart:with (plots) :with (LinearAlgebra) :with (student) :
```

Det oplyses, at den symmetriske matrix

```
> A:=<<2, -1>|<-1, 2>>;
```

$$A := \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

har egenverdierne 1 og 3 med tilhørende egenrum $E_1 = \text{span}\{(1, 1)\}$ og $E_3 = \text{span}\{(-1, 1)\}$.

Da A er symmetrisk, er de to egenrum E_1 og E_3 ortogonale.

Et andengradspolynomium i to reelle variable er givet ved

```
> f:=(x, y) -> 2*x^2 - 2*x*y + 2*y^2 - 4*x + 2*y + 2 :
```

```
> f(x, y) ;
```

$$2x^2 - 2yx + 2y^2 - 4x + 2y + 2$$

▼ Spørgsmål 1

På matrixform haves

$$f(x, y) = \begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -4 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + 2.$$

Matricen for den indgående kvadratiske form

$$P(x, y) = \begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

er netop den givne symmetriske matrix \mathbf{A} .

Af det oplyste følger så, at

> $\mathbf{q1} := \langle 1/\sqrt{2}, 1/\sqrt{2} \rangle;$

$$\mathbf{q1} := \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$$

er en ortonormal basis for E_1 og at

> $\mathbf{q2} := \langle -1/\sqrt{2}, 1/\sqrt{2} \rangle;$

$$\mathbf{q2} := \begin{bmatrix} -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$$

hvor $\mathbf{q2} = \widehat{\mathbf{q1}}$ er en ortonormal basis for E_3 .

Egenvektorerne ($\mathbf{q1}$, $\mathbf{q2}$) er da en ortonormal basis for \mathbb{R}^2 udstyret med det sædvanlige skalarprodukt.

Hvis der i planen indføres et sædvanligt retvinklet koordinatsystem ($O; \mathbf{i}, \mathbf{j}$) så er ($O; \mathbf{q1}, \mathbf{q2}$) et nyt sædvanligt retvinklet koordinatsystem i planen fremkommet ved en drejning af det givne koordinatsystem 45° om O mod uret.

Sættes

> $\mathbf{Q} := \langle \mathbf{q1} | \mathbf{q2} \rangle;$

$$\mathbf{Q} := \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$$

som er basisskiftematrixen, der i \mathbb{R}^2 skifter fra q -koordinater til standard e -koordinater og

> $\mathbf{\Lambda} := \text{DiagonalMatrix}([1, 3]);$

$$\mathbf{\Lambda} := \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$$

så er \mathbf{Q} positiv ortogonal og

$$\mathbf{Q}^{-1} \mathbf{A} \mathbf{Q} = \mathbf{Q}^T \mathbf{A} \mathbf{Q} = \mathbf{\Lambda}$$

Ved anvendelse af den positive ortogonale substitution

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \mathbf{Q} \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix},$$

som angiver sammenhængen mellem (x, y) -koordinaterne og de nye (x_1, y_1) -koordinater, kan den kvadratiske form i de nye (x_1, y_1) -koordinater skrives på den reducerede form

$$P(x, y) = P_1(x_1, y_1) = \begin{bmatrix} x_1 & y_1 \end{bmatrix} \mathbf{Q}^T \mathbf{A} \mathbf{Q} \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 & y_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix} = x_1^2 + 3y_1^2,$$

uden produktled af typen $x_1 y_1$.

▼ Spørgsmål 2

> `<-4|2>.Q.<x1,y1>+2;`

$$-\sqrt{2} x_1 + 3\sqrt{2} y_1 + 2$$

> `completesquare(x1^2+3*y1^2-sqrt(2)*x1+3*sqrt(2)*y1+2,[x1,y1])`
;

$$3 \left(y_1 + \frac{\sqrt{2}}{2} \right)^2 + \left(x_1 - \frac{\sqrt{2}}{2} \right)^2$$

Ved anvendelse af den positive ortogonale substitution fra forrige spørgsmål kan f skrives på den reducerede form (jævnfør ovenstående udregninger)

$$f(x, y) = f_1(x_1, y_1) = x_1^2 + 3y_1^2 + \begin{bmatrix} -4 & 2 \end{bmatrix} \mathbf{Q} \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix} + 2 = x_1^2 + 3y_1^2 - \sqrt{2} x_1 + 3\sqrt{2} y_1 + 2 =$$

$$\left(x_1 - \frac{\sqrt{2}}{2} \right)^2 + 3 \left(y_1 + \frac{\sqrt{2}}{2} \right)^2.$$

Altså $a = 1$, $b = 3$, $c = \frac{\sqrt{2}}{2}$ og $d = -\frac{\sqrt{2}}{2}$.

Af

> `Q.<sqrt(2)/2,-sqrt(2)/2>;`

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

følger, at $(x_1, y_1) = \left(\frac{\sqrt{2}}{2}, -\frac{\sqrt{2}}{2} \right)$ svarer til $(x, y) = (1, 0)$.

$$f(1, 0) = f_1\left(\frac{\sqrt{2}}{2}, -\frac{\sqrt{2}}{2}\right) = 0.$$

Da

$$f(x, y) - f(1, 0) = f(x, y) = f_1(x_1, y_1) > 0$$

for alle $(x_1, y_1) \neq \left(\frac{\sqrt{2}}{2}, -\frac{\sqrt{2}}{2} \right)$ og dermed for alle $(x, y) \neq (1, 0)$ og kun $= 0$

for $(x_1, y_1) = (\frac{\sqrt{2}}{2}, -\frac{\sqrt{2}}{2})$ og dermed for $(x, y) = (1, 0)$,

så har f egentligt lokalt minimum 0 i $(1, 0)$. Faktisk er 0 globalt minimum for f og værdimængden $f(\mathbb{R}^2) = [0; \infty[$.

▼ Opgave 3

```
> restart:with(plots):  
prik:=(x,y)->VectorCalculus[DotProduct](x,y):  
kryds:=(x,y)->convert(VectorCalculus[CrossProduct](x,y),Vector):  
vop:=proc(X) op(convert(X,list)) end proc:  
> with(LinearAlgebra):
```

Lad a være et positivt reelt tal. En flade F i (x, y, z) -rummet givet ved parameterfremstillingen

```
> r:=(u,v)-><u^3*cos(v),u^3*sin(v),u>:  
> r(u,v);
```

$$\begin{bmatrix} u^3 \cos(v) \\ u^3 \sin(v) \\ u \end{bmatrix}$$

hvor $u \in [1/2; 1]$ og $v \in [0; a]$.

▼ Spørgsmål 1

Da den givne parameterfremstilling for fladen F har formen

$$\mathbf{r}(u, v) = (g(u)\cos(v), g(u)\sin(v), h(u)),$$

hvor $g(u) = u^3 > 0$ for alle $u \in [1/2; 1]$, $h(u) = u$ og $v \in [0; a]$,

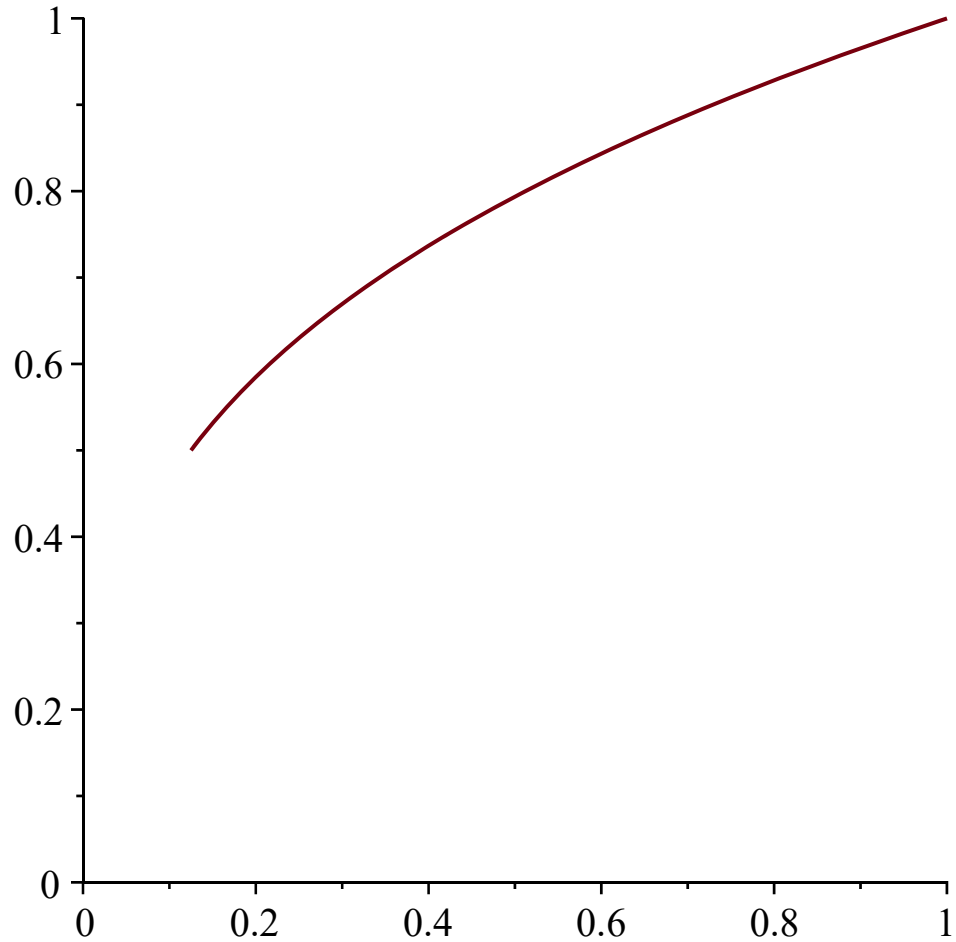
så er F ifølge side 11 i eNote 25 en omdrejningsflade fremkommet ved en drejning af den i den positive (x, z) -halvplan beliggende profilkurve med parameterfremstillingen

$$\mathbf{p}(u) = (u^3, 0, u), u \in [1/2; 1],$$

vinklen v omkring z -aksen.

```
> plot([u^3,u,u=1/2..1],scaling=constrained,view=[0..1,0..1],  
title="Profilkurven i (x,z)-planen, der benyttes ved  
drejningen");
```

Profilkurven i (x,z)-planen, der benyttes ved drejningen



▼ Spørgsmål 2

> `ru:=diff(r(u,v),u);`

$$ru := \begin{bmatrix} 3u^2 \cos(v) \\ 3u^2 \sin(v) \\ 1 \end{bmatrix}$$

> `rv:=diff(r(u,v),v);`

$$rv := \begin{bmatrix} -u^3 \sin(v) \\ u^3 \cos(v) \\ 0 \end{bmatrix}$$

Fladens normalvektor er

> `N:=simplify(kryds(ru,rv));`

$$N := \begin{bmatrix} -u^3 \cos(v) \\ -u^3 \sin(v) \\ 3u^5 \end{bmatrix}$$

Den til \mathbf{r} hørende Jacobifunktion er

> `Jacobi:=simplify(sqrt((prik(N,N)))) assuming u>0,real;`

$$Jacobi := u^3 \sqrt{9u^4 + 1}$$

▼ Spørgsmål 3

$f(x, y, z)$ er en massetæthedsfunktion i (x, y, z) -rummet, hvor

$$f(\mathbf{r}(u, v)) = Jacobi(u, v) = u^3 \sqrt{1 + 9u^4} \quad \text{for alle } u \in [1/2; 1].$$

Den samlede masse på F er

$$M = \int_F f d\mu = \int_0^a \int_{\frac{1}{2}}^1 f(\mathbf{r}(u, v)) Jacobi(u, v) du dv = \int_0^a \int_{\frac{1}{2}}^1 Jacobi(u, v) Jacobi(u, v) du dv$$

> `integranden:=Jacobi*Jacobi;`

$$integranden := u^6 (9u^4 + 1)$$

> `Int(Int(integranden,u=1/2..1),v=0..a)=int(int(integranden,u=1/2..1),v=0..a);`

$$\int_0^a \int_{\frac{1}{2}}^1 u^6 (9u^4 + 1) du dv = \frac{151313 a}{157696}$$

> `a:=solve(151313*a*(1/157696)=1,a);`

$$a := \frac{157696}{151313}$$

> `evalf(a,5);`

$$1.0422$$

Dvs F opnår massen 1 for $a = \frac{157696}{151313} \approx 1,0422$.

▼ Opgave 4

> `restart:with(plots):`

`prik:=(x,y)->VectorCalculus[DotProduct](x,y):`

`kryds:=(x,y)->convert(VectorCalculus[CrossProduct](x,y),Vector):`

`vop:=proc(X) op(convert(X,list)) end proc:`

`grad:=X->convert(Student[VectorCalculus][Del](X),Vector):`

`div:=V->VectorCalculus[Divergence](V):`

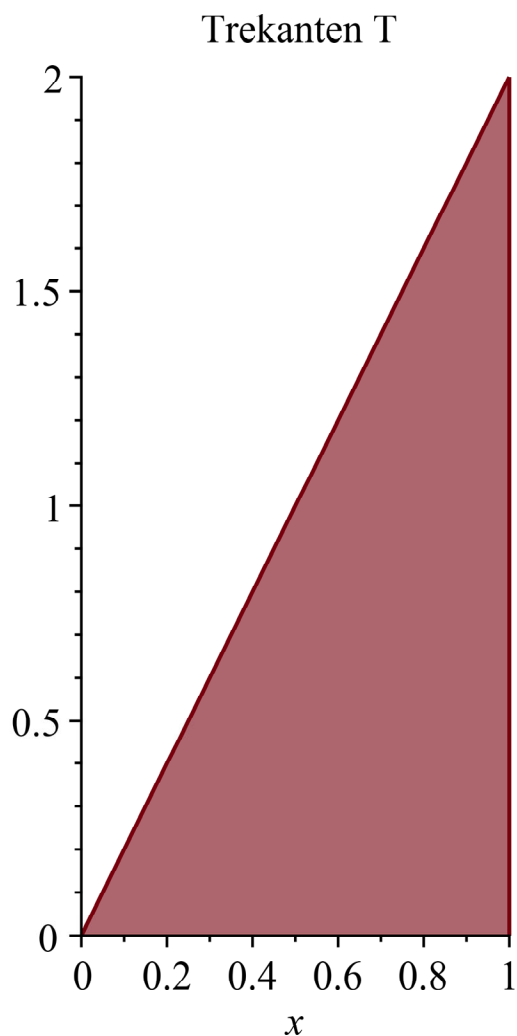
`rot:=proc(X) uses VectorCalculus;BasisFormat(false);Curl(X) end`

`proc:`

> `with(LinearAlgebra):`

En trekant T i (x, y) -planen har hjørnerne $(0,0)$, $(1, 0)$ og $(1, 2)$.

```
> P1:=plot(2*x,x=0..1,filled=true):  
> P2:=plot([1,y,y=0..2]):  
> display(P1,P2,scaling=constrained,title="Trekanten T");
```



▼ Spørgsmål 1

En parameterfremstilling for T er

```
> r(u,v) := <u, v*2*u>;
```

$$r(u, v) := \begin{bmatrix} u \\ 2vu \end{bmatrix}$$

hvor $u \in [0; 1]$ og $v \in [0; 1]$

Ω er den punktmængde i (x, y, z) -rummet, som ligger lodret mellem T og planen med ligningen $z = 1$ (se figuren i opgaveteksten).

▼ Spørgsmål 2

En parameterfremstilling for Ω er

```
> r := (u, v, w) -> <u, v*2*u, w>;  
> r(u, v, w);
```

$$\begin{bmatrix} u \\ 2vu \\ w \end{bmatrix}$$

hvor $u \in [0; 1]$, $v \in [0; 1]$ og $w \in [0; 1]$.

```
> M := <diff(r(u, v, w), u) | diff(r(u, v, w), v) | diff(r(u, v, w), w)>;
```

$$M := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2v & 2u & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

```
> Jr := Determinant(M);
```

$$Jr := 2u$$

som er ≥ 0 , da $u \in [0; 1]$. Den til \mathbf{r} hørende Jacobifunktion er da

```
> Jacobi := Jr;
```

$$Jacobi := 2u$$

En funktion $f := \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ er givet ved

```
> f := (x, y, z) -> x^2*y*z;  
> f(x, y, z);
```

$$x^2 y z$$

Vi betragter vektorfeltet $\mathbf{V}(x, y, z) = \nabla f(x, y, z)$.

```
> V := (x, y, z) -> <diff(f(x, y, z), x) , diff(f(x, y, z), y) , diff(f(x, y, z), z)>;  
> V(x, y, z);
```

$$\begin{bmatrix} 2xyz \\ x^2z \\ x^2y \end{bmatrix}$$

```
> divV := div(V)(x, y, z);
```

$$divV := 2yz$$

```
> rot(V)(x, y, z);
```

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

▼ Spørgsmål 3

$\partial\Omega$ er den lukkede overflade af Ω med udadrettet enhedsnormalvektor. Af Gauss' sætning fås da

$$\text{Flux}(\mathbf{V}, \partial\Omega) = \int_{\Omega} \text{Div}(\mathbf{V}) \, d\mu = \int_0^1 \int_0^1 \int_0^1 \text{Div}(\mathbf{V})(\mathbf{r}(u, v, w)) \text{Jacobi}(u, v, w) \, du \, dv \, dw$$

> $\text{integranden} := \text{div}(\mathbf{V})(\text{vop}(\mathbf{r}(u, v, w))) * \text{Jacobi};$

$$\text{integranden} := 8 v u^2 w$$

> $\text{Int}(\text{Int}(\text{Int}(\text{integranden}, u=0..1), v=0..1), w=0..1) = \text{int}(\text{int}(\text{int}(\text{integranden}, u=0..1), v=0..1), w=0..1);$

$$\int_0^1 \int_0^1 \int_0^1 8 v u^2 w \, du \, dv \, dw = \frac{2}{3}$$

▼ Spørgsmål 4

En kurve K , som løber langs tre kanter på Ω fra origo til punktet $P = (1, 2, 1)$, er vist med rødt på figuren i opgaveteksten.

Ifølge Sætning 27.10, som også gælder for en stykkevis glat kurve, er det ønskede tangentielle kurveintegral

$$\text{Tan}(\nabla f, K) = \int_K \nabla f \cdot \mathbf{e} \, d\mu = f(1, 2, 1) - f(0, 0, 0) = 2 - 0 = 2.$$