

Wstęp matematyczny

Algebra wektorów

Wektor: uporządkowana para punktów



A (A_1, A_2, A_3) ,

B (B_1, B_2, B_3)

$$\mathbf{AB} = (B_1 - A_1, B_2 - A_2, B_3 - A_3)$$

Wektor wodzący

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

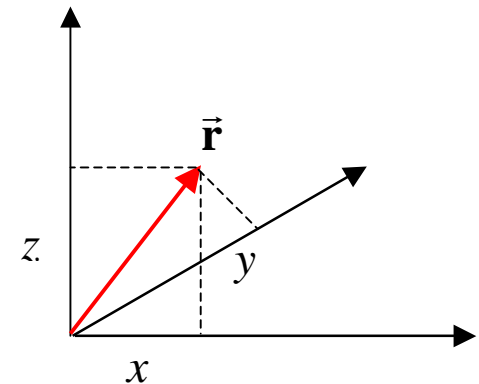
W pisowni ręcznej należy używać strzałek nad wektorami

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

x, y, z - współrzędne wektora

Długość wektora

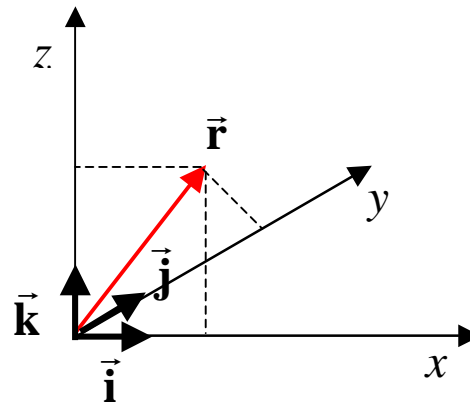
$$r = |\vec{\mathbf{r}}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$



Rozkład wektora na składowe:

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

gdzie \vec{i} , \vec{j} , \vec{k} są wektorami jednostkowymi wzdłuż osi x , y , z , odpowiednio.



Współrzędne wektora można wyrazić przez kąty, jakie wektor tworzy z osiami:

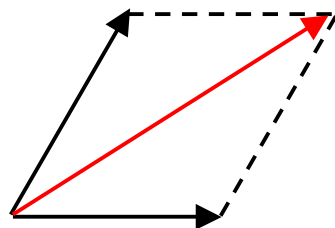
$$x = r \cos \alpha, \quad y = r \cos \beta, \quad z = r \cos \gamma$$

Cosinusy kierunkowe:

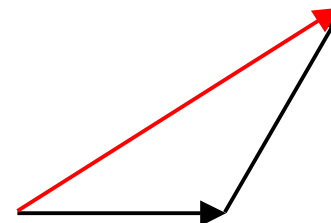
$$\cos \alpha = \frac{x}{r}, \quad \cos \beta = \frac{y}{r}, \quad \cos \gamma = \frac{z}{r}$$

Dodawanie wektorów

a) graficzne



lub

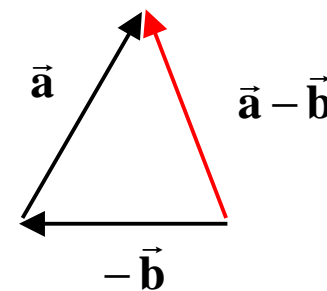
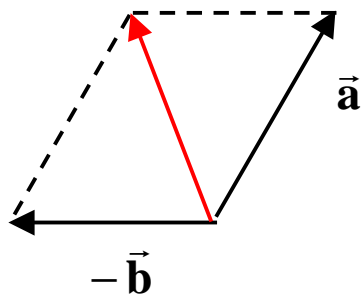
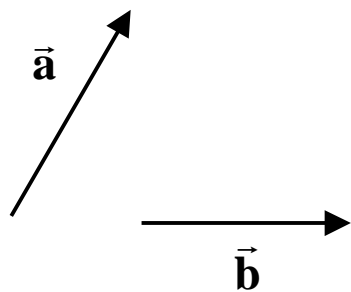


b) algebraiczne

$$\vec{r}_1 + \vec{r}_2 = (x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2)$$

Odejmowanie polega na dodawaniu wektora przeciwnego

$$\vec{a} - \vec{b} = \vec{a} + (-\vec{b})$$



$$\vec{r}_1 - \vec{r}_2 = (x_1 - x_2, y_1 - y_2, z_1 - z_2)$$

Iloczyny wektorów

iloczyn skalarny

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$

inna forma zapisu

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = ab \cos \varphi$$

gdzie φ - kąt między wektorami.

(skalar – wielkość liczbowa, która się nie zmienia przy zmianie układu współrzędnych)

iloczyn wektorowy

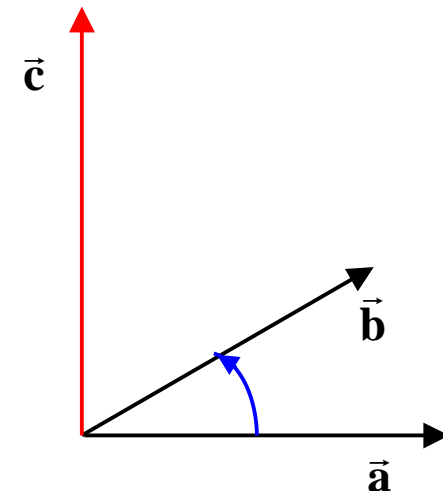
$$\vec{a} \times \vec{b} = \vec{c}$$

gdzie

I) $c = ab \sin \varphi$

II) \vec{c} jest \perp do płaszczyzny wektorów \vec{a} i \vec{b}

III) \vec{c} tworzy z wektorami \vec{a} i \vec{b} trójkę prawoskrętną



iloczyn wektorowy wyrażony przez współrzędne:

$$\vec{\mathbf{a}} \times \vec{\mathbf{b}} = \begin{vmatrix} \vec{\mathbf{i}} & \vec{\mathbf{j}} & \vec{\mathbf{k}} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = \vec{\mathbf{i}} \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} - \vec{\mathbf{j}} \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} + \vec{\mathbf{k}} \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} = \vec{\mathbf{i}}(a_2b_3 - a_3b_2) - \vec{\mathbf{j}}(a_1b_3 - a_3b_1) + \vec{\mathbf{k}}(a_1b_2 - a_2b_1)$$

podwójny iloczyn wektorowy

$$\vec{\mathbf{A}} \times (\vec{\mathbf{B}} \times \vec{\mathbf{C}}) = (\vec{\mathbf{A}} \cdot \vec{\mathbf{C}}) \vec{\mathbf{B}} - (\vec{\mathbf{A}} \cdot \vec{\mathbf{B}}) \vec{\mathbf{C}}$$

$$(\vec{\mathbf{A}} \times \vec{\mathbf{B}}) \times \vec{\mathbf{C}} = (\vec{\mathbf{A}} \cdot \vec{\mathbf{C}}) \vec{\mathbf{B}} - (\vec{\mathbf{C}} \cdot \vec{\mathbf{B}}) \vec{\mathbf{A}}$$

iloczyn mieszany

$$(\vec{\mathbf{A}} \times \vec{\mathbf{B}}) \cdot \vec{\mathbf{C}} = \begin{vmatrix} A_1 & A_2 & A_3 \\ B_1 & B_2 & B_3 \\ C_1 & C_2 & C_3 \end{vmatrix}$$

$|(\vec{\mathbf{A}} \times \vec{\mathbf{B}}) \cdot \vec{\mathbf{C}}|$ - objętość równoległościanu wyznaczonego przez wektory $\vec{\mathbf{A}}, \vec{\mathbf{B}}, \vec{\mathbf{C}}$

Pojęcie granicy (to nie jest ścisła definicja!)

granica ciągu $\frac{1}{n}$: $\frac{1}{1}, \frac{1}{2}, \frac{1}{3}, \dots, \frac{1}{100}, \dots, \frac{1}{1000000}, \dots \rightarrow 0$

To zapisujemy tak:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} = 0$$

Jak policzyć

$$\lim_{x \rightarrow 0} (x + 1) ?$$

Np. tak:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left(\frac{1}{n} + 1 \right) = 0 + 1 = 1$$

Funkcja może nie być określona w punkcie, w którym liczymy granicę, ale granica może istnieć w tym punkcie, np. $f(x) = \frac{\sin x}{x}$ nie jest określona w $x = 0$, ale

$$\frac{\sin 1}{1}, \frac{\sin \frac{1}{2}}{\frac{1}{2}}, \frac{\sin \frac{1}{3}}{\frac{1}{3}}, \dots, \frac{\sin \frac{1}{100}}{\frac{1}{100}}, \dots = 0.84, 0.96, 0.98, \dots, 0.9998 \rightarrow 1$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x}{x} = 1$$

Rachunek różniczkowy (obliczanie pochodnych)

Pochodna funkcji w danym punkcie = granica ilorazu różnicowego

$$f(x), x \in (x_1, x_2)$$

$$x_0 \in (x_1, x_2)$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)}{\Delta x} = f'(x_0) \equiv \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_0}$$

przykład:

$$f(x) = x^2, x \in (-\infty, +\infty)$$

$$\frac{(x_0 + \Delta x)^2 - x_0^2}{\Delta x} = \frac{x_0^2 + 2x_0\Delta x + (\Delta x)^2 - x_0^2}{\Delta x} = \frac{2x_0\Delta x + (\Delta x)^2}{\Delta x} = \frac{(2x_0 + \Delta x)\Delta x}{\Delta x} = (2x_0 + \Delta x) \xrightarrow{\Delta x \rightarrow 0} 2x_0 = f'(x_0)$$

Jeżeli ta operacja jest możliwa w całym przedziale, to mamy pochodną funkcji

$$f'(x) \equiv \frac{df}{dx}$$

Pochodna funkcji jest pewną nową funkcją.

W powyższym przykładzie

$$f'(x) = 2x$$

Inne formy zapisu

$$\frac{df}{dx} = 2x$$

$$(x^2)' = 2x$$

Proste reguły operacji na pochodnych:

$$(af(x))' = af'(x)$$

$$(f(x) + g(x))' = f'(x) + g'(x)$$

$$(f(x)g(x))' = f'(x)g(x) + f(x)g'(x)$$

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

Pochodne funkcji elementarnych:

$$(x^n)' = nx^{n-1}$$

$$(\sin x)' = \cos x$$

$$(\cos x)' = -\sin x$$

$$(\tan x)' = \frac{1}{\cos^2 x}$$

$$(e^x)' = e^x$$

$$(\ln x)' = \frac{1}{x}$$

dodatkowe wyjaśnienia:

$$e = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n \approx 2,718$$

$$\ln x = \log_e x$$

Pochodna funkcji złożonej:

jeżeli $y = f(u)$ i $u = g(x)$ (czyli $y = f(g(x))$),
to $y'(x) = f'(u)g'(x)$

przykład:

$$y = \sin 2x$$

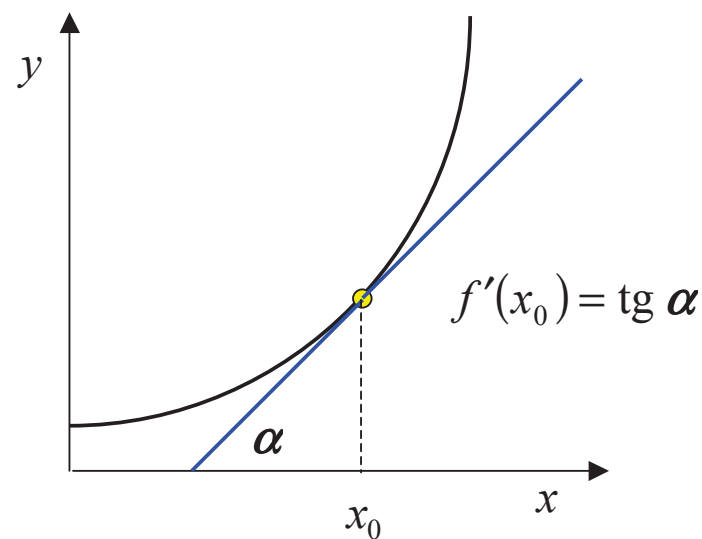
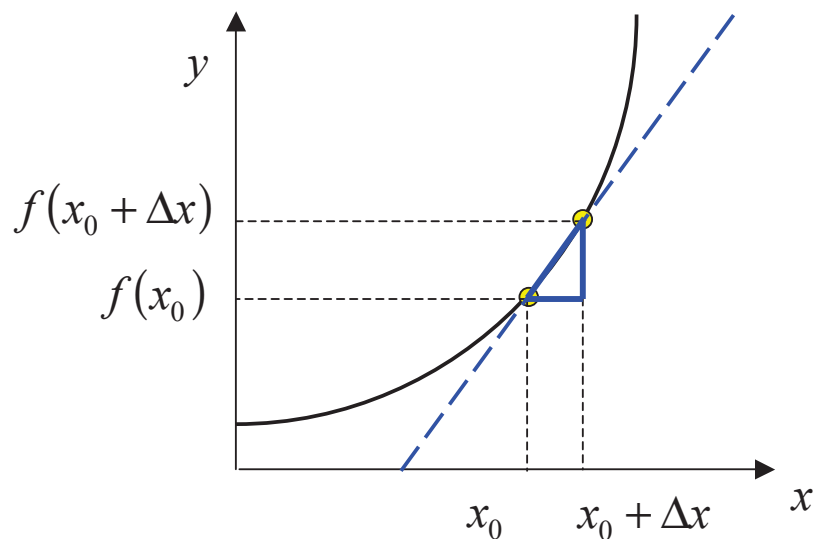
$$y = \sin u \quad \text{i} \quad u = g(x) = 2x$$

$$(\sin u)' = \cos u \quad \text{i} \quad (2x)' = 2$$

$$(\sin 2x)' = (\cos u) \cdot 2 = 2 \cos 2x$$

Interpretacja pochodnej w danym punkcie:

1. tangens kąta nachylenia stycznej do wykresu funkcji
2. szybkość wzrostu funkcji



Różniczka funkcji

$$df \equiv \frac{df}{dx} dx = f'(x) dx$$

jest przybliżoną miarą przyrostu funkcji

$$\Delta f \approx f'(x) dx$$

Pochodna cząstkowa

$$\frac{\partial f(x, y)}{\partial x} = \left. \frac{df(x, y)}{dx} \right|_{y=const}$$

$$\frac{\partial f(x, y)}{\partial y} = \left. \frac{df(x, y)}{dy} \right|_{x=const}$$