

Kalkulus 2, 7. hét

Differenciálható függvények

I^{Gy} . Differenciálhatók-e az alábbi $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ függvények a $(0, 0)$ pontban?

1. $f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^3 + y^3}{x^2 + y^2}, & \text{ha } (x, y) \neq (0, 0); \\ 0, & \text{ha } (x, y) = (0, 0). \end{cases}$
2. $f(x, y) = \begin{cases} x^2 y^2 \arctg\left(\frac{1}{x}\right), & \text{ha } x \neq 0; \\ 0, & \text{ha } x = 0. \end{cases}$
3. $f(x, y) = \begin{cases} \frac{(x+3)y^2}{x^2 + 2y^2}, & \text{ha } (x, y) \neq (0, 0); \\ 1, & \text{ha } (x, y) = (0, 0). \end{cases}$
4. $f(x, y) = \sqrt{2x^2 + 3y^2}$

Gradiens, divergencia és rotáció

I^{Gy} . Vizsgáljuk az $f, g : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$f(x, y) = 3y + e^{xy^2} - 2y \arctg \frac{x}{y^2 + 1} \quad g(x, y) = (3x^2 + 1)^{2y^3}$$

függvényeket az $a = (0, 1)$ pontban.

1. Számoljuk ki az $((Df)(a))(x, y)$ és a $((Dg)(a))(x, y)$ értéket!
2. Adjuk meg a $(\text{grad } f)(a)$ és a $(\text{grad } g)(a)$ vektort.
3. Legyen $e \in \mathbb{R}^2$ olyan egységvektor, mely párhuzamos a $(2, -7)$ vektorral. Számoljuk ki az f és g függvény e iránymenti deriváltját az a pontban.

II^{Gy} . Határozzuk meg, hogy mely irányhoz tartozik az $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ függvény legnagyobb iránymenti deriváltja a $a \in \mathbb{R}^2$ pontban, ha

1. $f(x, y) = \frac{y^3}{e^{2x+1}}$ és $a = \left(-\frac{1}{2}, 1\right)$;
2. $f(x, y) = x^2 - xy + y^2$ és $a = (1, 1)$.

III^A . Legyen

$$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} \quad (x_1, x_2, x_3) \mapsto x_1 x_2^2 x_3^3.$$

1. Számoljuk ki az f függvény gradiensét az $a = (3, 2, 1) \in \mathbb{R}^3$ pontban.
2. Adjuk meg a $\text{grad } f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ függvényt.
3. Számoljuk ki az Δf függvényt.

IV^A . Igazoljuk, hogy az

$$u : \mathbb{R}^3 \setminus \{(0, 0, 0)\} \rightarrow \mathbb{R} \quad (x, y, z) \mapsto \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

függvényre $\Delta u = 0$ teljesül!

V^{Gy} . Számoljuk ki az alábbi mennyiségeket, ahol r az $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ identitásfüggvény, $\|\cdot\|$ az euklidészi norma az \mathbb{R}^3 téren és $f \in C^2(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.

- | | | |
|---|-------------------------------------|--------------------------------------|
| 1. $\text{grad} \log \ r\ ^3$ | 2. $\text{grad} \ r\ ^5$ | 3. $\text{grad} f(\ r\)$ |
| 4. $\text{div}(\ r\ \cdot \text{grad} \log \ r\ ^3)$ | 5. $\text{div} \text{grad} \ r\ ^5$ | 6. $\text{div} \text{grad} f(\ r\)$ |

VI^A . Igazoljuk az alábbi azonosságokat!

1. Ha $U_1, U_2 \in C^2(\mathbb{R}^3, \mathbb{R})$ és $c \in \mathbb{R}$ akkor

$$\begin{aligned} \text{grad}(U_1 + U_2) &= \text{grad} U_1 + \text{grad} U_2 \\ \text{grad}(cU_1) &= c \text{grad} U_1 \\ \text{grad}(U_1 U_2) &= U_1 \text{grad} U_2 + U_2 \text{grad} U_1. \end{aligned}$$

2. Ha $U \in C^2(\mathbb{R}^3, \mathbb{R})$, $V_1, V_2 \in C^2(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^3)$ és $c \in \mathbb{R}$ akkor

$$\begin{aligned} \text{div}(V_1 + V_2) &= \text{div} V_1 + \text{div} V_2 \\ \text{div}(cV_1) &= c \text{div} V_1 \\ \text{div}(UV_1) &= U \text{div} V_1 + \langle V_1, \text{grad} U \rangle. \end{aligned}$$

3. Ha $U \in C^2(\mathbb{R}^3, \mathbb{R})$, $V_1, V_2 \in C^2(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^3)$ és $c \in \mathbb{R}$ akkor

$$\begin{aligned} \text{rot}(V_1 + V_2) &= \text{rot} V_1 + \text{rot} V_2 \\ \text{rot}(cV_1) &= c \text{rot} V_1 \\ \text{rot}(UV_1) &= U \text{rot} V_1 + (\text{grad} U) \times V_1. \end{aligned}$$

VII^A . Legyen $U \in C^2(\mathbb{R}^3, \mathbb{R})$, $V \in C^2(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^3)$. Mutassuk meg, hogy $\text{div} \text{rot} V = 0$ és $\text{rot} \text{grad} U = 0$.

VIII^A . Legyen $V \in C^2(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^3)$, a $V = (V_1, V_2, V_3)$ komponensekkel és legyen $\Delta V = (\Delta V_1, \Delta V_2, \Delta V_3)$. Mutassuk meg, hogy

$$\text{rot} \text{rot} V = \text{grad} \text{div} V - \Delta V$$

teljesül.

Láncszabály

I^{Gy} . Legyen $f(t) = \left(t^2 - t, \frac{1}{1+t^2}, e^t\right)$, $g(x, y, z) = x^2 y - z$ és $t_0 = 1$. Határozzuk meg a $g \circ f$ és a $f \circ g$ függvény deriváltját a t_0 pontban a közvetett függvény deriválási szabálya alapján, valamint közvetlen számolással.

II^A . Legyen $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ és $x, y, z : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ differenciálható függvény. Mutassuk meg, hogy

$$\frac{d f(x(t), y(t), z(t))}{d t} = \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial x} \cdot \frac{d x(t)}{d t} + \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial y} \cdot \frac{d y(t)}{d t} + \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial z} \cdot \frac{d z(t)}{d t}$$

teljesül.

III^A . Laplace-operátor polárkoordinátákkal.

Legyen $G = \mathbb{R}^2 \setminus \{(x, 0) \in \mathbb{R}^2 \mid x \leq 0\}$ és $H = \mathbb{R}^+ \times]-\pi, \pi[$, valamint a polárkoordinátázás legyen $P : H \rightarrow G$, $P(r, \varphi) = (r \cos \varphi, r \sin \varphi)$.

1. Igazoljuk, hogy P differenciálható.

2. Mutassuk meg, hogy $Q : G \rightarrow H$, $Q(x, y) = \left(\sqrt{x^2 + y^2}, (\operatorname{sgn} y) \arccos \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$ a P inverze, valamint, hogy Q differenciálható.

3. Mutassuk meg, hogy ha $f \in C^2(H, \mathbb{R})$, akkor

$$\begin{aligned} \frac{\partial(f \circ Q)(x, y)}{\partial x} &= \cos \varphi \frac{\partial f(r, \varphi)}{\partial r} - \frac{\sin \varphi}{r} \frac{\partial f(r, \varphi)}{\partial \varphi} \\ \frac{\partial(f \circ Q)(x, y)}{\partial y} &= \sin \varphi \frac{\partial f(r, \varphi)}{\partial r} + \frac{\cos \varphi}{r} \frac{\partial f(r, \varphi)}{\partial \varphi}. \end{aligned}$$

4. Mutassuk meg, hogy ha $f \in C^2(H, \mathbb{R})$, akkor

$$(\Delta f)(r, \varphi) = \left[\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right] f(r, \varphi).$$

IV^A . Laplace-operátor gömbi koordinátákkal.

Legyen $G = \mathbb{R}^3 \setminus \{(x, 0, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x \leq 0\}$ és $H = \mathbb{R}^+ \times]0, \pi[\times]-\pi, \pi[$, valamint a gömbi koordinátázás legyen $P : H \rightarrow G$, $P(r, \vartheta, \varphi) = (r \sin \vartheta \cos \varphi, r \sin \vartheta \sin \varphi, r \cos \vartheta)$.

1. Igazoljuk, hogy P differenciálható.

2. Mutassuk meg, hogy $Q : G \rightarrow H$,

$$Q(x, y, z) = \left(\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}, \arccos \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}, (\operatorname{sgn} y) \arccos \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$$

a P inverze, valamint, hogy Q differenciálható.

3. Mutassuk meg, hogy ha $f \in C^2(H, \mathbb{R})$, akkor

$$\begin{aligned} \frac{\partial(f \circ Q)(x, y, z)}{\partial x} &= \sin \vartheta \cos \varphi \frac{\partial f(r, \vartheta, \varphi)}{\partial r} + \frac{\cos \vartheta \cos \varphi}{r} \frac{\partial f(r, \vartheta, \varphi)}{\partial \vartheta} - \frac{\sin \varphi}{r \sin \vartheta} \frac{\partial f(r, \vartheta, \varphi)}{\partial \varphi} \\ \frac{\partial(f \circ Q)(x, y, z)}{\partial y} &= \sin \vartheta \sin \varphi \frac{\partial f(r, \vartheta, \varphi)}{\partial r} + \frac{\cos \vartheta \sin \varphi}{r} \frac{\partial f(r, \vartheta, \varphi)}{\partial \vartheta} + \frac{\cos \varphi}{r \sin \vartheta} \frac{\partial f(r, \vartheta, \varphi)}{\partial \varphi} \\ \frac{\partial(f \circ Q)(x, y, z)}{\partial z} &= \cos \vartheta \frac{\partial f(r, \vartheta, \varphi)}{\partial r} - \frac{\sin \vartheta}{r} \frac{\partial f(r, \vartheta, \varphi)}{\partial \vartheta}. \end{aligned}$$

4. Mutassuk meg, hogy ha $f \in C^2(H, \mathbb{R})$, akkor

$$(\Delta f)(r, \vartheta, \varphi) = \left[\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \left(\frac{\partial^2}{\partial \vartheta^2} + \operatorname{ctg} \vartheta \frac{\partial}{\partial \vartheta} + \frac{1}{\sin^2 \vartheta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right) \right] f(r, \vartheta, \varphi).$$

V^A . Mutassuk meg, hogy a Laplace-egyenlet invariáns az inverzióra. Legyen $\Phi \in C^2(\mathbb{R}^3 \setminus \{(0,0,0)\}, \mathbb{R})$, amit gömbi koordinátarendszerben $\Phi(r, \vartheta, \varphi)$ alakban írunk fel. Igazoljuk, hogy ha $\Delta\Phi = 0$, akkor a $\Psi(r, \vartheta, \varphi) = \frac{R}{r}\Phi\left(\frac{R^2}{r}, \vartheta, \varphi\right)$ függvényre is teljesül a $\Delta\Psi = 0$ egyenlet, tetszőleges $R \in \mathbb{R}^+$ paraméter mellett.