

4. Vektoriarvoiset funktiot

4.1. Differentioituvuus

127.

Olkoot $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^p$ ja $g: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^p$ differentioituvia funktioita. Todista differentiaalikehitelmää käyttäen, että myös summa $f+g$ on differentioituva ja

$$d(f+g) = df + dg.$$

VASTAUS:

128.

Laske seuraavien vektorimuuttujan vektoriarvoisten funktioiden Jacobi'n matriisit:

$$\text{a) } f(x,y,z) = \left(\frac{x}{y}, 2y+1, xz^2\right), \quad \text{b) } f(x,y,z) = \left(xe^{-yz}, \frac{y}{x} + \frac{z}{y}, \sqrt{xz^2}\right).$$

$$\text{VASTAUS: a) } \begin{pmatrix} 1/y & -x^2/y & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ z^2 & 0 & 2xz \end{pmatrix}; \quad \text{b) } \begin{pmatrix} e^{-yz} & -xze^{-yz} & -xye^{-yz} \\ -y/x^2 & 1/x - z/y^2 & 1/y \\ z^2/(2\sqrt{x}) & 0 & 2\sqrt{xz} \end{pmatrix}.$$

129.

Etsi vektorimuuttujan vektoriarvoisen funktion

$$f(x,y,z) = (x^2 + yz, 2ze^x, x \ln y)$$

Jacobi'n matriisi. Laske funktion differentiaali pisteessä $(0, 1, -2)$, kun $\Delta x = \Delta y = \Delta z = 0.1$.

VASTAUS:

130.

Linearisoi funktio $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $f(x,y) = (x^3y^5 - 1, x^7 + y^7 - 5)$, ts. laske sen differentiaali.

$$\text{VASTAUS: } df(x,y,h,k) = (3x^2y^5h + 5x^3y^4k, 7x^6h + 7y^6k).$$

131.

Funktiot $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ ja $g: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ määritellään seuraavasti:

$$f(x) = \begin{matrix} A & b \\ n \times n & n \times 1 \end{matrix}, \quad g(x) = x^T \begin{matrix} A \\ n \times n \end{matrix} x.$$

Määritä funktioiden derivaatat, so. Jacobi'n matriisit.

$$\text{VASTAUS: } J_f(x) = A, \quad J_g(x) = x^T A + x^T A^T.$$

132.

Käänteissäteinen muunnos (eli *inversiokuvaus*) on kuvaus $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\} \rightarrow \mathbb{R}^2$, missä pisteen P kuvaksi asetetaan piste P' , joka sijaitsee samalla origosta lähtevällä säteellä kuin P siten, että pisteiden origosta mitattujen etäisyyksien tulo on $= 1$. Muodosta kuvauksen komponenttifunktiot sekä laske Jacobi'n matriisi ja tämän determinantti.

$$\text{VASTAUS: } f_1(x,y) = x/(x^2+y^2), \quad f_2(x,y) = y/(x^2+y^2), \\ J_f(x,y) = \frac{1}{(x^2+y^2)^2} \begin{pmatrix} y^2-x^2 & -2xy \\ -2xy & x^2-y^2 \end{pmatrix}, \quad \det(J_f(x,y)) = -\frac{1}{(x^2+y^2)^2}.$$

133.

Olkoon \mathbf{r} avaruuden E^3 paikkavektori, r tämän pituus ja $\mathbf{r}^0 = \mathbf{r}/r$ vastaava yksikkövektori. Osoita:

$$\text{a) } dr = \mathbf{r}^0 \cdot d\mathbf{r}, \quad \text{b) } rd(\mathbf{r}^0) = d\mathbf{r} - (\mathbf{r}^0 \cdot d\mathbf{r})\mathbf{r}^0.$$

VASTAUS:

4.2. Ketjusääntö

134.

Olkoon annettuna funktiot $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ja $g: G \subset \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$:

$$f(x, y) = (xy, x + y, xe^y), \quad g(x, y, z) = (y^2 - 2x) \ln z.$$

Laske yhdistetyn funktion $h: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $h = g \circ f$, osittaisderivatta $h_{xy}(1, 0)$ ketjusäännön avulla.

VASTAUS:

135.

Käyrät c_1 ja c_2 leikkaavat toisensa pisteessä P kulmassa, jonka suuruus on α . Käyrät kuvataan käänteisäteisellä muunnoksella, jolloin saadaan käyrät d_1 ja d_2 ; nämä leikkaavat toisensa pisteen P kuvapisteessä P' . Osoita, että myös kuvakäyrät leikkaavat toisensa kulmassa α .

VASTAUS:

136.

Olkoot avaruuden E^3 vektorit \mathbf{a} ja \mathbf{b} lineaarisesti riippumattomia. Määritellään reaaliarvoinen funktio f asettamalla

$$f(\mathbf{r}) = \frac{\mathbf{a} \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{b} \cdot \mathbf{r}}, \quad \mathbf{b} \cdot \mathbf{r} \neq 0.$$

Määritä ∇f ja osoita, että funktion f derivaatta vektorin $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ suuntaan on $= 0$.

VASTAUS:

137.

Avaruudessa \mathbb{R}^n määriteltyä reaaliarvoista funktiota f kutsutaan p -asteiseksi homogeenifunktioksi, jos

$$f(\tau x) = \tau^p f(x), \quad \forall \tau \in \mathbb{R}, x \in \mathbb{R}^n.$$

Todista, että jos tällainen funktio on differentioituva, niin sille pätee Eulerin homogeenifunktiolause:

$$(\text{grad } f(x))x = pf(x).$$

VASTAUS:

4.3. Newtonin menetelmä

138.

Millainen kaksiulotteinen Newtonin menetelmä saadaan differentiaalain avulla yhtälöryhmän

$$\begin{cases} x^3 y^5 = 1, \\ x^7 + y^7 = 5 \end{cases}$$

ratkaisemiseen? Esitä iteraatiokaava matriisimuodossa.

VASTAUS:

139.

Tutki, missä pisteissä Cartesiuksen lehden $x^3 + y^3 = 3xy$ tangentin suuntakulma johonkin koordinaattiakseliin nähden on 45° . Muodosta tarvittava yhtälöryhmä ja ratkaise se kaksiulotteisella Newtonin iteraatiolla.

VASTAUS: $x^3 + y^3 - 3xy = 0$, $x^2 - y \pm (y^2 - x) = 0$;
(1.50, 1.50), (1.21, 0.53), (0.53, 1.21).

140.

Muodosta Newtonin menetelmän mukainen matriisimuotoinen iteraatiokaava yhtälöparille

$$\begin{cases} x^4 + y^4 = 2xy^5, \\ x^6 + x^2 + y^4 = 4. \end{cases}$$

Etsi tämän avulla yksi yhtälöparin kaikkiaan neljästä (reaalisesta) ratkaisusta.

VASTAUS:

141.

Etsi yhtälöryhmän

$$\begin{cases} x + \sin^2(xy) + \cos^3 y = 0 \\ y + \sin^3(x^2 + y^2) + \cos^5(x + y) = 0 \end{cases}$$

lähinnä origoa oleva ratkaisu kaksiulotteisella Newtonin iteraatiolla. Valitse lähtöarvoiksi $x_0 = -1$, $y_0 = -0.5$.

VASTAUS:

142.

Kokeile edellisen tehtävän yhtälöryhmän ratkaisemista valitsemalla jokin toinen lähtövektori. Saatko iteraation suppenemaan jotakin muuta juurta kohti?

VASTAUS: