

INTEGRACE RACIONÁLNÍ LOMENÉ FUNKCE

Opatování:

Rozklad polynomu v \mathbb{R} : Necht

$f(x) = a_n x^n + \dots + a_1 x + a_0$ je reálný polynom

Platí: $f(x) = a_n (x-\alpha)^k (x-\beta)^l \dots (x-\gamma)^m \dots$
 $\dots [(x-a)^2 + b^2]^p \dots [(x-c)^2 + d^2]^q,$

kde α je k -násobný kořen $\in \mathbb{R}$,

β l - " " "

γ m - " " "

a $a \pm ib$ jsou komplexně sdružené nerekánné kořeny násobnosti p ,

$c \pm id$ " " " q .

Př.: Polynom $f(x) = x^5 - x^4 - x + 1$ má jisté kořen $x=1$, neboť $f(1) = 0$. Můžeme napřít

$f(x) = (x-1)(x^4 - 1)$. Podle vzorce $a^2 - b^2 = (a-b)(a+b)$

můžeme dále rozložit:

$f(x) = (x-1)(x^2-1)(x^2+1) = (x-1)(x-1)(x+1)(x^2+1)$.

Závorku (x^2+1) již nejde v \mathbb{R} rozložit, tedy

$f(x) = (x-1)^2 (x+1)(x^2+1)$ je rozkladem $f(x)$ v \mathbb{R} .

Definice: Racionální lomenou funkcí naz-

ýváme každou funkci tvaru $f(x) = \frac{p(x)}{q(x)}$,
kde $p(x), q(x)$ jsou polynomy ($D_f = \{x \in \mathbb{R}, q(x) \neq 0\}$).

Je-li stupeň polynomu $p(x)$ menší než stupeň polynomu $q(x)$, nazveme $f(x)$

RYZE (racionální) lomenou funkcí.

Pozn.: Pokud je stupeň $p(x) \geq$ stupeň $q(x)$, nazýváme funkci $f(x)$ nerýze lomenou a lze ji zaprát jako součet polynomu a rýze lomené funkce.

$$f(x) = \frac{x^3 + 2x^2 + 3x - 1}{x^2 + 1} \text{ je nerýze lomená;}$$

ydělíme polynomy:

$$(x^3 + 2x^2 + 3x - 1) : (x^2 + 1) = x + 2, \text{ zbytek } -3$$

$$\begin{array}{r} (x^3 + 2x^2 + 3x - 1) \\ - (x^3 + x) \\ \hline 2x^2 + 2x - 1 \\ - (2x^2 + 2) \\ \hline 2x - 3 \end{array}$$

$\Rightarrow f(x) = \underbrace{x+2}_{\text{polynom}} + \frac{2x-3}{x^2+1} \rightarrow$ rýze lomená funkce

Nemají-li $p(x)$ a $q(x)$ společné kořeny, lze rýze lomenou funkci $f(x) = \frac{p(x)}{q(x)}$ rozložit na součet parciálních zlomků

Pr. 1) $\frac{x^3 - x + 1}{(x-2)^3(x^2+2)} = \frac{A}{(x-2)^3} + \frac{B}{(x-2)^2} + \frac{C}{(x-2)} + \frac{Dx+E}{x^2+2}$, $A, B, C, D, E \in \mathbb{R}$

b) $\frac{3x^5 - 4x^3 + 7}{(x-3) \cdot x \cdot (x^2+1)^2} = \frac{A}{x-3} + \frac{B}{x} + \frac{Cx+D}{x^2+1} + \frac{Ex+F}{(x^2+1)^2}$, $A, B, C, D, E, F \in \mathbb{R}$

Jmenovatele jednotlivých parciálních zlomků jsou dány rozkladem polynomu $q(x)$ a čitatele parciálních zlomků určíme tzv. například

METODOU NEURČITÝCH KOEFICIENTŮ.

Př.: Rozložte funkci na součet parciálních zlomků:

$$\frac{8x^2 + x + 6}{x^2(x-2)(x^2+1)} = \frac{A}{x^2} + \frac{B}{x} + \frac{C}{x-2} + \frac{Dx+E}{x^2+1}$$

Upravíme zlomky na pravé straně na společný jmenovatel:

$$\frac{8x^2 + x + 6}{x^2(x-2)(x^2+1)} = \frac{A(x-2)(x^2+1) + Bx(x-2)(x^2+1) + Cx^2(x^2+1) + Dx^3(x-2) + Ex^2(x-2)}{x^2(x-2)(x^2+1)}$$

Tedy:

$$\begin{aligned} 8x^2 + x + 6 &= A \cdot (x^3 - 2x^2 + x - 2) \\ &+ B \cdot (x^4 - 2x^3 + x^2 - 2x) \\ &+ C \cdot (x^4 + x^2) \\ &+ D \cdot (x^4 - 2x^3) \\ &+ E \cdot (x^3 - 2x^2) \end{aligned}$$

Porovnáním koeficientů u jednotlivých mocnin x dostaneme soustavu rovnic:

$$\begin{aligned} x^4: \quad 0 &= B + C + D && D = -B - C = 0 \\ x^3: \quad 0 &= A - 2B - 2D + E && \Rightarrow E = 2B - A = -1 \\ x^2: \quad 8 &= -2A + B + C - 2E && C = 8 + 2A - B + 2E = 2 \\ x^1: \quad 1 &= A - 2B && \Rightarrow -2B = 1 - A = 4, \underline{B = -2} \\ x^0: \quad 6 &= -2A && \Rightarrow \underline{A = -3} \end{aligned}$$

$$\text{Tedy } \frac{8x^2 + x + 6}{x^2(x-2)(x^2+1)} = \frac{-3}{x^2} - \frac{2}{x} + \frac{2}{x-2} - \frac{1}{x^2+1}$$

Při výpočtu integrálu z racionální lomené funkce využijeme rozkladu na parciální zlomky.

Pr.: Integrál z funkce z předchozího příkladu:

$$\int \frac{8x^2 + x + 6}{x^2(x-2)(x^2+1)} dx = \int \frac{-3}{x^2} dx - \int \frac{2}{x} dx + \int \frac{2}{x-2} dx - \int \frac{9}{x^2+1} dx =$$

$$= \underline{\underline{-3(-x^{-1}) - 2 \ln|x| + 2 \ln|x-2| - 9 \arctan x + C}}$$

Pozn.: U některých typů integrálů se používají speciální substituce, které výpočet převedou na integrál z racionální lomené funkce. Například u integrálů typu $\int \cos^m x \sin^n x dx$, kde m, n jsou celá čísla, z nichž alespoň jedno je liché, volíme substituci $\cos x = t$ pro m sudé, nebo $\sin x = t$ pro n sudé.

Pr.: $\int \frac{\cos^2 x}{\sin^3 x} dx = \left. \begin{array}{l} \text{subst. } \cos x = t \Rightarrow \sin^2 x = 1 - t^2 \\ -\sin x dx = dt \end{array} \right|$

$$= \int \frac{\cos^2 x}{\sin^4 x} \cdot \sin x dx = - \int \frac{t^2}{(1-t^2)^2} dt$$

rozložíme: $\frac{-t^2}{(1-t)^2(1+t)^2} = \frac{A}{(1-t)^2} + \frac{B}{1-t} + \frac{C}{(1+t)^2} + \frac{D}{1+t}$

$$-t^2 = A(1+t)^2 + B(1-t)(1+t)^2 + C(1-t)^2 + D(1+t)(1-t)^2$$

$$-t^2 = A(1+2t+t^2) + B(t^3 - t^2 + t + 1) + C(1-2t+t^2) + D(t^3 - t^2 - t + 1)$$

$$\left. \begin{array}{l} t^3: 0 = -B + D \\ t^2: -1 = A - B + C - D \\ t: 0 = 2A + B - 2C - D \\ t^0: 0 = A + B + C + D \end{array} \right\} \Rightarrow \begin{array}{l} A = -\frac{1}{4}, C = -\frac{1}{4} \\ B = D = \frac{1}{4} \end{array}$$

$$\Rightarrow - \int \frac{t^2}{(1-t^2)^2} dt = -\frac{1}{4} \int \frac{1}{(1-t)^2} dt + \frac{1}{4} \int \frac{dt}{1-t} - \frac{1}{4} \int \frac{dt}{(1+t)^2} + \frac{1}{4} \int \frac{dt}{1+t} =$$

$$= -\frac{1}{4} \frac{1}{(1-t)} - \frac{1}{4} \ln|1-t| + \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{(1+t)} + \frac{1}{4} \ln|1+t|$$

$$= -\frac{1}{4} \frac{1}{1-\cos x} - \frac{1}{4} \ln(1-\cos x) + \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{1+\cos x} + \frac{1}{4} \ln(1+\cos x) + C$$

RIEMANNŮV INTEGRÁL

Nechť x_1, \dots, x_{n+1} jsou body z $\langle a, b \rangle$,
že $a = x_1 < x_2 < \dots < x_n < x_{n+1} = b$.

Rozdělme, že intervaly

$$\langle x_1, x_2 \rangle, \langle x_2, x_3 \rangle, \dots, \langle x_n, x_{n+1} \rangle$$

tvorí dělení intervalu $\langle a, b \rangle$, D_n .

Dále označme $m_i = \inf_{x \in \langle x_i, x_{i+1} \rangle} f(x)$

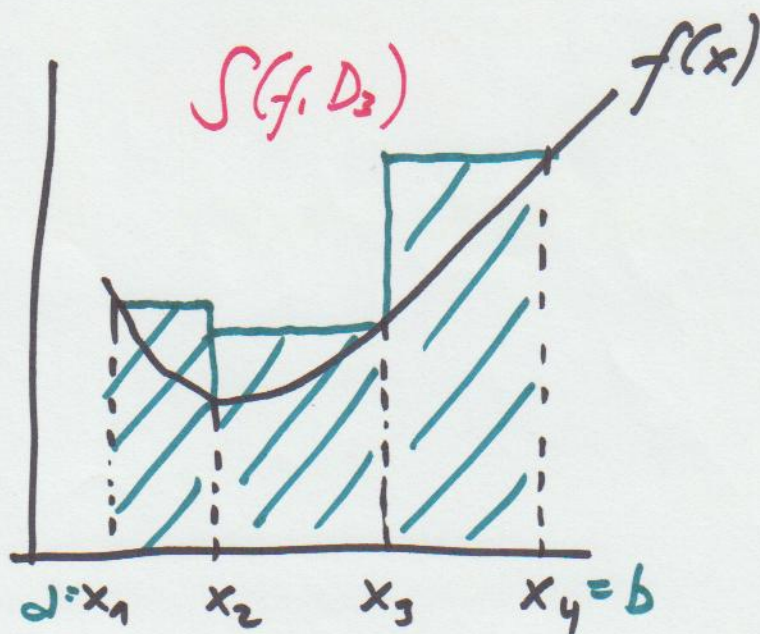
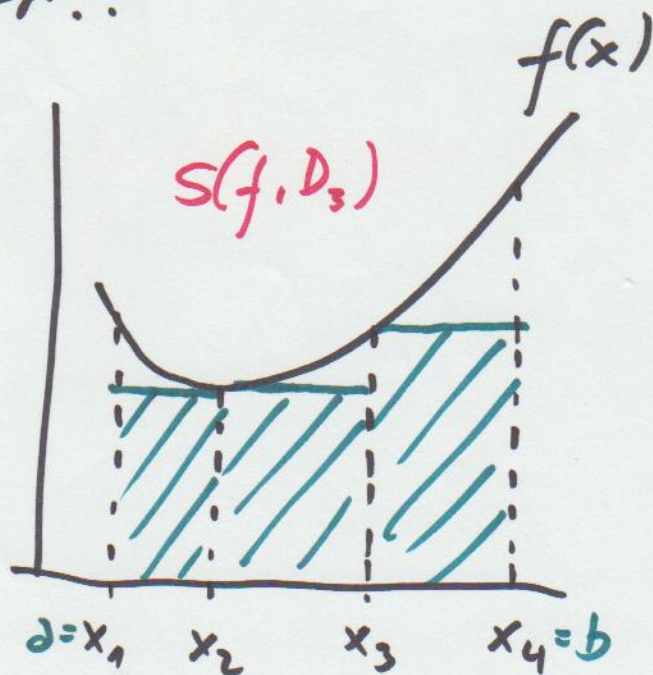
$$M_i = \sup_{x \in \langle x_i, x_{i+1} \rangle} f(x)$$

$$\text{Číslo } s(f, D_n) = \sum_{i=1}^n m_i (x_{i+1} - x_i) \text{ a}$$

$$\int(f, D_n) = \sum_{i=1}^n M_i (x_{i+1} - x_i) \text{ nazýváme}$$

dolním a horním Riemannovým součtem.

Pr.::



Je-li f omezená, existuje
 $\sup_D f$ a $\inf_D f$ přes všechna
dělení D intervalu $\langle a, b \rangle$. Ozn.

$$\int_a^b f(x) dx = \sup_D f$$

$\int_a^b f(x) dx = \inf_D f$ a nazve-
me je dolním a horním Riemann-
ovým integrálem.

Def. Je-li $\int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(x) dx$,

řekneme, že $f(x)$ má na $\langle a, b \rangle$ Rie-
mannův integrál a klademe

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(x) dx$$

Pozn.: Číslo a se nazývá dolní mez,
číslo b - horní mez integrálu.

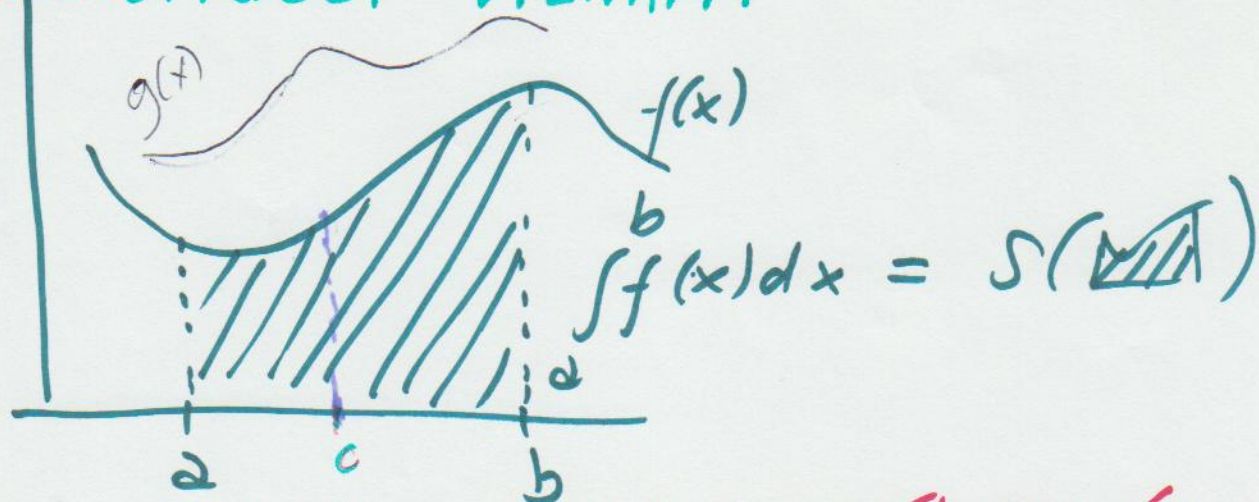
Jestliže existuje $\int_a^b f(x) dx$, řekne-
me, že $f(x)$ je na $\langle a, b \rangle$ INTEGRABILNÍ

Def. Rozšíření pojmu integrálu pro
 $a = b$ a $a > b$: Definujeme

$$\int_a^a f(x) dx = 0$$

$$\int_b^a f(x) dx = - \int_a^b f(x) dx$$

VLASTNOSTI R INTEGRA'LU GEOMETRICKÝ VÝZNAM:



Věta: Necht' f má integrál na $\langle a, c \rangle$
a $\langle c, b \rangle$. Pak má f integrál na $\langle a, b \rangle$
a platí: $\int_a^b f(x) dx = \int_a^c f(x) dx + \int_c^b f(x) dx$

Věta: Necht' f a g jsou integrovatelné
na $\langle a, b \rangle$ a $f(x) \leq g(x)$ pro $x \in \langle a, b \rangle$.
Pak $\int_a^b f(x) dx \leq \int_a^b g(x) dx$.

Věta: Necht' f je integrovatelná na
 $\langle a, b \rangle$. Pak je zde integrovatelná i
funkce $|f|$ a platí: $|\int_a^b f(x) dx| \leq \int_a^b |f(x)| dx$

Věta: Necht' f a g jsou integrovatelné
na $\langle a, b \rangle$ a necht' $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$. Pak
je funkce $\alpha f + \beta g$ integrovatelná
na $\langle a, b \rangle$ a platí

$$\int_a^b (\alpha f(x) + \beta g(x)) dx = \alpha \int_a^b f(x) dx + \beta \int_a^b g(x) dx$$

EXISTENCE R INTEGRÁLU

Věta: Necht' funkce $f(x)$ spojitá na $\langle a, b \rangle$. Pak je na $\langle a, b \rangle$ integrovatelná.

Pozn.: Dokonce stačí, aby $f(x)$ byla na $\langle a, b \rangle$ omezená a spojitá s vyjímáním konečně mnoha bodů nespojitosti.

VÝPOČET R INTEGRÁLU

Věta: Necht' f je integrovatelná na $\langle a, b \rangle$ a buď $x_0 \in \langle a, b \rangle$ lib. Pak funkce $F(x) = \int_{x_0}^x f(t) dt$ je spojitá na $\langle a, b \rangle$ a ve všech bodech, kde je f spojitá, platí $F'(x) = f(x)$.

Pozn.: Pro f spojitou na $\langle a, b \rangle$ je zde tedy F primitivní funkcí k f .

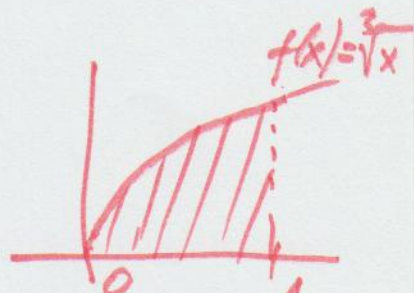
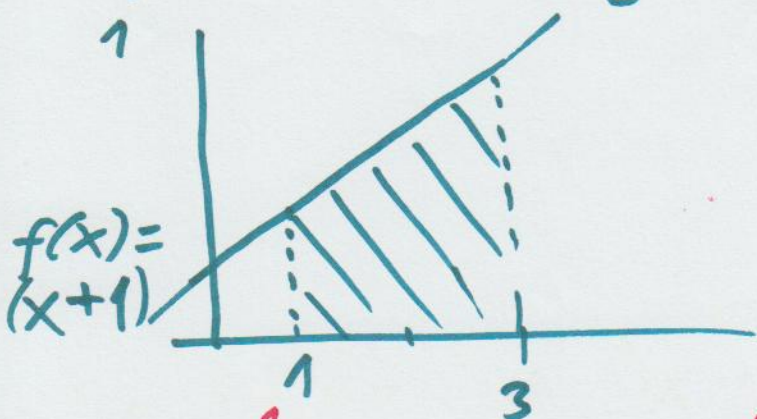
Věta. NEWTONŮV INTEGRÁL

Neht' $f(x)$ je spojitá na $\langle a, b \rangle$ a $F(x)$ je lib. primitivní funkce k f na $\langle a, b \rangle$. Potom pro $\forall \alpha, \beta \in \langle a, b \rangle$

$$\text{platí: } \left[\int_{\alpha}^{\beta} f(x) dx = F(\beta) - F(\alpha) \right]$$

Pr.: $f(x) = x+1$, $\alpha = 1$, $\beta = 3$

$$\int_1^3 (x+1) dx = \left[\frac{x^2}{2} + x \right]_1^3 = \left(\frac{9}{2} + 3 \right) - \left(\frac{1}{2} + 1 \right) = \underline{\underline{6}}$$



Pr.: $\int_0^1 \sqrt[3]{x} dx = \int_0^1 x^{\frac{1}{3}} dx = \left[\frac{3}{4} x^{\frac{4}{3}} \right]_0^1 = \underline{\underline{\frac{3}{4}}}$

Věta: Metoda per partes

Nechť $u(x)$, $v(x)$ mají na intervalu $\langle a, b \rangle$ spojité derivace. Potom platí

$$\int_a^b u'(x)v(x) dx = [u(x)v(x)]_a^b - \int_a^b u(x)v'(x) dx$$

Pr.: $\int_0^1 x^2 e^x dx = \left| \begin{array}{l} v = x^2 \quad u' = e^x \\ v' = 2x \quad u = e^x \end{array} \right| =$

$$= [x^2 e^x]_0^1 - \int_0^1 2x e^x dx = \left| \begin{array}{l} v = 2x \quad u' = e^x \\ v' = 2 \quad u = e^x \end{array} \right|$$

$$= [x^2 e^x]_0^1 - \left([2x e^x]_0^1 - \int_0^1 2 e^x dx \right) =$$

$$= [x^2 e^x - 2x e^x + 2e^x]_0^1 = e - 2e + 2e - 2 = \underline{\underline{e-2}}$$

Věta I. věta o substituci

Nechť funkce $x = \varphi(t)$ má na intervalu $\langle \alpha, \beta \rangle$ spojitou derivaci a nechť $f(x)$ je spojitá na intervalu $\varphi(\langle \alpha, \beta \rangle)$. Potom platí:

$$\int_{\alpha}^{\beta} f(\varphi(t)) \varphi'(t) dt = \int_{\varphi(\alpha)}^{\varphi(\beta)} f(x) dx.$$

Pr.: $\int_{-1}^0 \frac{t+1}{t^2+2t+3} dt = \frac{1}{2} \int_{-1}^0 \frac{2t+2}{t^2+2t+3} dt =$ subst. $x = t^2+2t+3$
 $dx = (2t+2) dt$
 $x(-1) = 2, x(0) = 3$

$$= \frac{1}{2} \int_2^3 \frac{dx}{x} = \left[\frac{1}{2} \ln|x| \right]_2^3 = \frac{1}{2} \ln 3 - \frac{1}{2} \ln 2 = \frac{1}{2} \ln \frac{3}{2}$$

Věta II. věta o substituci

Nechť funkce $x = \varphi(t)$ má na intervalu $\langle \alpha, \beta \rangle$ spojitou derivaci $\varphi'(t)$ a nechť existuje inverzní funkce $\varphi^{-1}(x)$ na intervalu o koncových bodech $a = \varphi(\alpha), b = \varphi(\beta)$. Potom platí

$$\int_a^b f(x) dx = \int_{\alpha}^{\beta} f(\varphi(t)) \varphi'(t) dt.$$

Pr.: $\int_0^{\ln 2} \sqrt{e^x - 1} dx =$ subst. $x = \ln(t^2+1)$
 $dx = \frac{2t}{t^2+1} dt$
 $t = \varphi^{-1}(x) = \sqrt{e^x - 1}$
 $\varphi^{-1}(0) = 0, \varphi^{-1}(\ln 2) = 1$

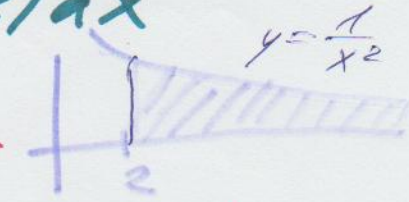
$$= \int_0^1 \sqrt{t^2+1-1} \cdot \frac{2t}{t^2+1} dt = \int_0^1 \frac{2t^2}{t^2+1} dt = 2 \int_0^1 \frac{t^2}{t^2+1} dt$$
$$= 2 \int_0^1 \frac{(t^2+1)-1}{t^2+1} dt = 2 \int_0^1 \left(1 - \frac{1}{t^2+1} \right) dt = 2 \left[t - \arctg t \right]_0^1$$
$$= 2(1 - \arctg 1 - 0 + \arctg 0) = 2 \left(1 - \frac{\pi}{4} \right)$$

NEVLASTNÍ INTEGRÁLY (VZHLÉDEM K INTERVALU)

Def.: $\int_2^{\infty} f(x) dx = \lim_{t \rightarrow \infty} \int_2^t f(x) dx$

pokud lim existuje. Jinak máme int. divergentním.

Pozn.: Analogicky $\int_{-\infty}^b f(x) dx$

Pr.: $\int_2^{\infty} \frac{1}{x^2} dx = \int_2^{\infty} x^{-2} dx =$ 

$= \lim_{t \rightarrow \infty} \left[-\frac{1}{x} \right]_2^t = \lim_{t \rightarrow \infty} \left(-\frac{1}{t} - \left(-\frac{1}{2} \right) \right) = \frac{1}{2}$

Def.: Řekneme, že $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx$ konverguje, jestliže konvergují int.

$\int_{-\infty}^c f(x) dx$ a $\int_c^{\infty} f(x) dx$ pro $c \in \mathbb{R}$

Potom položíme $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = \int_{-\infty}^c f(x) dx + \int_c^{\infty} f(x) dx$

Pr.: $\int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{x^2 - 2x + 5} dx = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{x^2 - 2x + 1 + 4} dx$

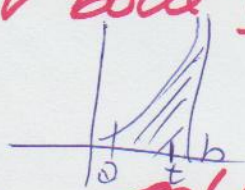
$= \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{(x-1)^2 + 4} dx = \left[\begin{array}{l} \text{subst. 2. typu} \\ x = 2t + 1 \\ dx = 2dt \\ -\infty \rightarrow -\infty \\ \infty \rightarrow \infty \end{array} \right] =$

$= \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{4t^2 + 4} \cdot 2dt = \frac{1}{2} \int_{-\infty}^0 \frac{1}{t^2 + 1} dt + \frac{1}{2} \int_0^{\infty} \frac{1}{t^2 + 1} dt$

$= \frac{1}{2} \left[\arctg t \right]_{-\infty}^0 + \frac{1}{2} \left[\arctg t \right]_0^{\infty} = \frac{1}{2} (0 - (-\frac{\pi}{2}) + \frac{\pi}{2} - 0) = \frac{\pi}{2}$

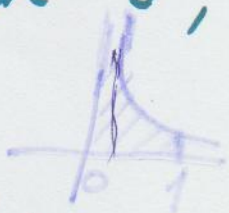
NEVLASTNÍ
INTEGRAL
vzhledem k f:

Jestliže $f(x)$ je omezená v úb. (a, t) pro $t \in (a, b)$ (a v bodě b neomezená), definujeme



$\int_a^b f(x) dx = \lim_{t \rightarrow b^-} \int_a^t f(x) dx$, pokud tato lim. existuje (jinak řekneme že diverguje).

Pozn.: Je-li neomezená v bodě a , definujeme analogicky



$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{t \rightarrow a^+} \int_t^b f(x) dx.$$

Pr.: $\int_0^1 \frac{1}{\sqrt[5]{x^4}} dx = \int_0^1 x^{-\frac{4}{5}} dx = \left[5x^{\frac{1}{5}} \right]_0^1$
 $= 5 - 0 = \underline{\underline{5}}$

$\lim_{t \rightarrow 0^+} [5 \cdot 1^{\frac{1}{5}} - 5 \cdot t^{\frac{1}{5}}]$

Pozn.: Je-li f neomezená v bodě $c \in (a, b)$ definujeme $\int_a^b f(x) dx = \int_a^c f(x) dx + \int_c^b f(x) dx$

pokud oba integrály napravo existují.

Pr.: spočítejte $\int_0^2 \frac{1}{x-1} dx$.
 špatný postup: $= [\ln|x-1|]_0^2 = \ln 1 - \ln 1 = 0$

subst. $t=x-1$
 $dt=dx$
 $\int \frac{1}{t} dt = \ln|t|$

Správný postup:

$$\int_0^2 \frac{1}{x-1} dx = \int_0^1 \frac{1}{x-1} dx + \int_1^2 \frac{1}{x-1} dx =$$

$$\lim_{t \rightarrow 1^-} [\ln|x-1|]_0^t + \lim_{t \rightarrow 1^+} [\ln|x-1|]_t^2 = -\infty + \infty$$

diverguje

FUNKCE VÍCE PROMĚNNÝCH

Def.: Necht' $n \in \mathbb{N}$, $D \subseteq V_n (\mathbb{R}^n)$
(V_n ... prostor uspořádaných
 n -tic) zobrazení f množiny
 D do \mathbb{R} nazveme reálnou
funkcí n proměnných. Pišeme

$$z = f(x_1, x_2, \dots, x_n), \text{ kde}$$

$$[x_1, x_2, \dots, x_n] \in V_n.$$

Pozn.: Metrika v prostoru V_n

Necht' $A = [a_1, \dots, a_n], B = [b_1, \dots, b_n] \in V_n$

V dalším budeme používat zkrácenou metrickou

$$\rho_2(A, B) = \sqrt{(a_1 - b_1)^2 + \dots + (a_n - b_n)^2}$$

Pozn.: Necht' $A = [a_1, \dots, a_n] \in V_n$, $\delta > 0$

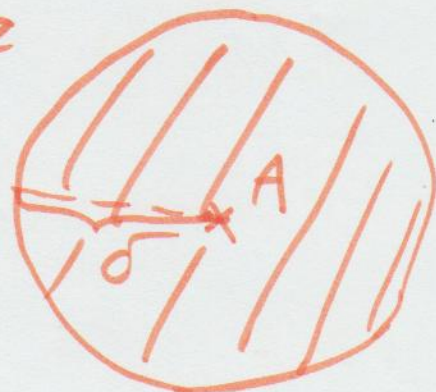
δ -okolím bodu A nazveme

množinu všech bodů $X \in V_n$,

jejichž vzdálenost od A je

menší než δ , tj

$$U_\delta(A) = \{X \in V_n : \rho(A, X) < \delta\}$$



Def.: Limita funkce

Rátname, že $f(x_1, \dots, x_n)$ má
v bodě $x^0 [x_1^0, \dots, x_n^0] \in D \subseteq V_n$

limitu $A \in \mathbb{R}$ a přama

$$\lim_{x \rightarrow x^0} f(x) = A$$

jestliže pro lib. $\varepsilon > 0 \exists \delta > 0$

tak, že $f(x)$ je definovaná

v $U_\delta(x^0) \setminus \{x^0\}$ a pro $\forall x \in U_\delta(x^0) \setminus \{x^0\}$

platí:

$$|f(x) - A| < \varepsilon$$

Pozn.: Nevlastní limity a počítání limit je analogické případu $n=1$.

Def.: Rátname, že $f(x_1, \dots, x_n)$
je spojitá v bodě $x^0 [x_1^0, \dots, x_n^0]$
jestliže:

- 1) $f(x)$ je v bodě x^0 definovaná
- 2) $f(x)$ má v x^0 limitu

$$\text{a platí: } \lim_{x \rightarrow x^0} f(x) = f(x^0)$$

Pr.: $f(x, y) = \frac{1}{x^2 + y^2}$

je spojitá ve všech bodech \mathbb{R}^2
kromě bodu $[0, 0]$

PARCIÁLNÍ DERIVACE

Uvažujme funkci $f(x, y)$ a
dosaďme za y hodnotu y_0 .

Dostaneme funkci 1 proměnné

$$g(x) = f(x, y_0).$$

Má-li g v bodě x_0 derivaci $g'(x_0)$

$$\text{tj. } g'(x_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h, y_0) - f(x_0, y_0)}{h} \text{ ex.}$$

nazveme ji parciální derivací
 $f(x, y)$ podle x v bodě $[x_0, y_0]$.

Budeme ji označovat

$$\frac{\partial f(x, y)}{\partial x} \text{ nebo } \boxed{f'_x(x, y)} \text{ nebo } f_x(x, y).$$

Pozn.: Analogicky parciální de-
rivace podle y

Pozn.: Pro funkci n proměnných
definujeme parciální derivaci
obdobně. Derivujeme-li podle x_i ,
ostatní proměnné považujeme za
konstanty

Konstanty.

$$\text{Pr.: } f(x, y) = x^2 + 3y^2 + 2xy - 5y + 1$$

$$f'_x(x, y) = 2x + 0 + 2y + 0$$

$$f'_y(x, y) = 0 + 6y + 2x - 5 + 0$$

$$\text{Pr.: } f(x, y, z) = 3x^2 - y^2 + z^3 - xyz$$

$$f'_x = 6x - yz$$

$$f'_y = -2y - xz$$

$$f'_z = 3z^2 - xy$$

$$\text{Pr.: } f(x, y) = \ln\left(\frac{x}{y}\right)$$

$$f'_x(x, y) = \frac{1}{\left(\frac{x}{y}\right)} \cdot \frac{1}{y} = \underline{\underline{\frac{1}{x}}}$$

$$f'_y(x, y) = \frac{1}{\frac{x}{y}} \cdot (-xy^{-2}) = -\frac{1}{y}$$

Pozn.: Dosud jsme počítali derivace 1. řádu. Zavedme parciální derivace vyšších řádů: Necht' $f(x_1, \dots, x_n)$ má parc. derivaci f_{x_i} na $\Omega \subseteq V_n$. Jestliže tato funkce má v $x_0 \in \Omega$ parc. derivaci podle x_j , označíme ji p. der. 2. řádu podle x_i a x_j

Píšeme

$$\frac{\partial^2 f(x_0)}{\partial x_i \partial x_j} \text{ nebo } f''_{x_i x_j}(x_0) \text{ nebo } f_{x_i x_j}(x_0)$$

Jestliže $i=j$, píšeme

$$\frac{\partial^2 f(x_0)}{\partial x_i^2}, f''_{x_i}(x_0).$$

Pr.: Vypočítejte všechny parciální derivace 2. řádu funkce

$$f(x, y, z) = 3x^2 - y^2 + z^3 - xyz.$$

$$f''_{xx} = (6x - yz)'_x = 6$$

$$f''_{yy} = (-2y - xz)'_y = -2$$

$$f''_{zz} = (3z^2 - xy)'_z = 6z$$

$$f''_{xy} = -z, f''_{yx} = -z$$

$$f''_{yz} = -x, f''_{zy} = -x$$

$$f''_{xz} = -y, f''_{zx} = -y$$

Věta: Nechtí funkce $f(x_1, \dots, x_n)$ má v nějakém okolí $U_\delta(x_0)$ bodu x_0 spojitě všechny parciální derivace řádu k . Pak nezáleží na pořadí proměnných, podle nichž

derivujeme. Tedy např.

$$f''_{x_1 x_2}(x^0) = f''_{x_2 x_1}(x^0).$$

TOTÁLNÍ DIFERENCIÁL

Def.: Necht' $f(x)$, $x = [x_1, \dots, x_n]$ má na Ω spojitě parc. derivace 1. řádu. Potom má $\forall x \in \Omega$ totální diferenciál

$$df(dx_1, \dots, dx_n) = \frac{\partial f(x)}{\partial x_1} dx_1 + \dots + \frac{\partial f(x)}{\partial x_n} dx_n$$

(Jde o lin. funkci n proměnných)

Pr.: Napište diferenciál fce $f(x, y) = e^{x^2+y^2}$ v bodě $[1, 1]$.

$$f'_x(x, y) = e^{x^2+y^2} \cdot 2x \quad f'_x(1, 1) = e^2 \cdot 2$$

$$f'_y(x, y) = e^{x^2+y^2} \cdot 2y \quad f'_y(1, 1) = e^2 \cdot 2$$

$$df = 2e^2 \cdot dx + 2e^2 \cdot dy$$

Pozn.: Žd jistých podmínek platí

$$f(x, y) \doteq f(x_0, y_0) + df_{[x_0, y_0]}(x-x_0, y-y_0)$$

Pozn.: Přidáním členů s derivacemi vyšších řádu na pravou stranu dostaneme Taylorův polynom.

LOKÁLNÍ EXTREMY

Def.: Řekneme, že funkce $f(x)$ definovaná na $\Omega \subseteq V_n$ nabývá v $x_0 \in \Omega$ své lokální maximum, jestliže existuje nějaké okolí $U_\delta(x_0)$ takové, že pro $\forall x \in \Omega \cap U_\delta(x_0)$ je $f(x) \leq f(x_0)$

(Pro lok. minimum $f(x) \geq f(x_0)$)

Pozn.: V případě ostrých nerovností \Rightarrow ostré extrémny.

Pozn.: Má-li $f(x)$ v bodě x_0 lok. extrém, musí být všichni parc. derivace^{1.ř.}, které zde existují, rovny 0. (Body, ve kterých jsou všechny p. der. 1. řádu nulové, nazýváme STACIONÁRNÍ)

Věta: Necht' $f(x,y)$ má v jistém okolí bodu (x_0, y_0) spojitě parc. derivace 2. řádu. Necht'

$$f'_x(x_0, y_0) = 0, \quad f'_y(x_0, y_0) = 0$$

Položme $\Delta(x,y) = \begin{vmatrix} f''_{xx} & f''_{xy} \\ f''_{xy} & f''_{yy} \end{vmatrix}$.

Je-li $\Delta(x_0, y_0) > 0$, má f v (x_0, y_0) lok. extrém. (je-li $\Delta(x_0, y_0) < 0$, není zde extrém) Pokud navíc

• $f''_{xx}(x_0, y_0) > 0$, má zde f lok. minimum

• $f''_{xx}(x_0, y_0) < 0 \Rightarrow$ lok. maximum

Pr.: Najděte lok. extrém y fce

$$f(x, y) = x^2 + (y-1)^2$$

SOUSTAVA ROVNIC!

$$\left. \begin{array}{l} f'_x = 2x = 0 \\ f'_y = 2(y-1) = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \begin{array}{l} 2x = 0 \\ \underline{2y - 2 = 0} \end{array}$$

stac. bod $[x_0, y_0] = [0, 1]$

$$f''_{xx} = 2, \quad f''_{yy} = 2, \quad f''_{xy} = 0$$

$$\begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = 4 > 0, \quad f''_{xx} = 2 > 0 \Rightarrow \\ \text{v } [0, 1] \text{ lok. min.}$$

Věta: Necht $f(x)$ je def. na $\Omega \subseteq \mathbb{V}_n$ a necht x_0 je stac. bod, v jehož okolí jsou spojitě parc. derivace 2. řádu. Označme

$$D_k = \begin{pmatrix} f''_{x_1 x_1} & f''_{x_1 x_2} & \dots & f''_{x_1 x_k} \\ f''_{x_2 x_1} & f''_{x_2 x_2} & \dots & f''_{x_2 x_k} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f''_{x_k x_1} & f''_{x_k x_2} & \dots & f''_{x_k x_k} \end{pmatrix} \begin{matrix} D_1 & D_2 & D_3 & D_4 \\ - & + & - & + \\ + & + & + & + \\ \dots & \dots & \dots & \dots \end{matrix} \begin{matrix} \max \\ \min \end{matrix}$$

Je-li $D_1(x_0) > 0, D_2(x_0) > 0, \dots, D_n(x_0) > 0$
 pak má f v x_0 lok. min.

Je-li $D_1(x_0) < 0, D_2(x_0) > 0, <, >, < \dots$
 $\dots, (-1)^n D_n(x_0) > 0, \Rightarrow$ lok. max.

Pr.: Pro $f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 + xy - xz$
 najděte lok. ex.

$$f'_x = 2x + y - z = 0$$

$$f'_y = 2y + x = 0$$

$$f'_z = 2z - x = 0$$

$$\begin{matrix} D_1 & D_2 & D_3 \\ - & + & - \end{matrix} \Rightarrow \max.$$

$$+ + + \Rightarrow \min.$$

jinak není extrém

Řešením dostaneme 1 stac. bod
 $(0, 0, 0)$.

$$\begin{bmatrix} f''_{xx} & f''_{xy} & f''_{xz} \\ f''_{xy} & f''_{yy} & f''_{yz} \\ f''_{xz} & f''_{yz} & f''_{zz} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{matrix} D_1 = 2 > 0 \\ D_2 = \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} \\ = 3 > 0 \\ D_3 = > 0 \end{matrix} \Rightarrow \text{lok. minimum}$$