

Parametriserte kurver i \mathbb{R}^2 , \mathbb{R}^3 , \mathbb{R}^n

$$\vec{r}(t) = (x(t), y(t)) \in \mathbb{R}^2, t \in \mathbb{R}$$

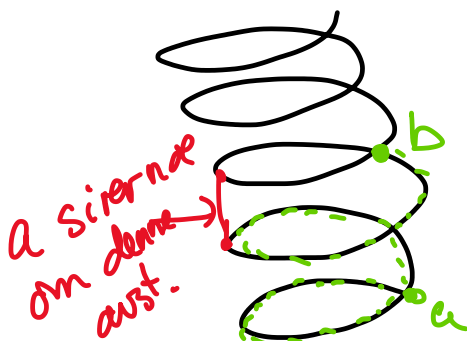
$$\vec{r}(t) = (x(t), y(t), z(t)) \in \mathbb{R}^3$$

$$\vec{r}(t) = (x_1(t), x_2(t), \dots, x_n(t)) \in \mathbb{R}^n$$

Eks. 1.

Spiral kurve

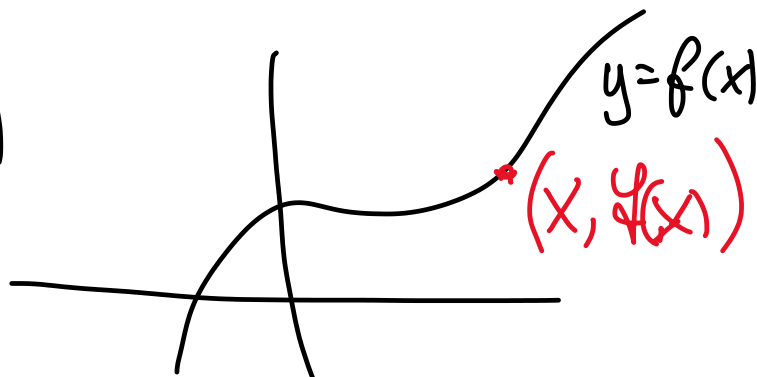
$$\vec{r}(t) = (R \cos(t), R \sin(t), at) \quad \begin{matrix} R: \text{radius} \\ a \in \mathbb{R} \end{matrix}$$



Hvor langt er det fra a til b langs kurven?

Eks. 2.

Funksjon $y=f(x)$

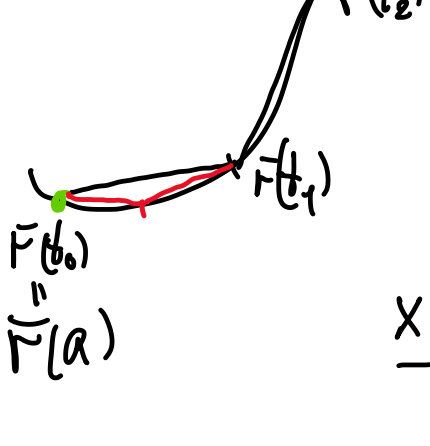


$$\vec{r}(t) = (t, f(t)) \quad t \in \mathbb{R}$$

Buelengden

... (a, f(a)) ...

$\vec{r}(t) = (x(t), y(t))$ Lengden av stykvis lineær approx. av kurven.



$$\|\vec{r}(t_2) - \vec{r}(t_1)\| = \sqrt{(x(t_2) - x(t_1))^2 + (y(t_2) - y(t_1))^2}$$

(summerer alle bitene)

$$\frac{x(t_2) - x(t_1)}{t_2 - t_1} \approx x'(t_1)$$

$$= \sqrt{(x'(t_1)(t_2 - t_1))^2 + (y'(t_1)(t_2 - t_1))^2}$$

alle $t_i - t_{i-1} = \Delta t$ (like)

$$= \sqrt{x'(t_1)^2 \cdot \Delta t^2 + y'(t_1)^2 \cdot \Delta t^2}$$

$$= \sqrt{x'(t_1)^2 + y'(t_1)^2} \Delta t$$

Den deriverte av $\vec{r}(t)$.

lar $\Delta t \rightarrow 0$, dvs $\Delta t \rightsquigarrow dt$

$$\text{Buelengden} = \int_a^b \sqrt{x'(t)^2 + y'(t)^2} dt = \int_a^b \|\vec{r}'(t)\| dt$$

Ek.

$$\vec{r}(t) = (R \cos(t), R \sin(t), at) \quad 0 \leq t \leq 2\pi$$

$\begin{matrix} \uparrow & \uparrow & \uparrow \\ x(t) & y(t) & z(t) \end{matrix}$

$$\vec{r}'(t) = (-R \sin(t), R \cos(t), a)$$

$$\begin{aligned} \|\vec{r}'(t)\| &= \sqrt{(-R\sin(t))^2 + (R\cos(t))^2 + a^2} \\ &= \sqrt{R^2(\sin^2(t) + \cos^2(t)) + a^2} \\ &= \sqrt{R^2 + a^2} \end{aligned}$$

Buelengden: $B = \int_0^{2\pi} \sqrt{R^2 + a^2} dt = 2\pi \sqrt{R^2 + a^2}$

Språlen degenerer til en sirkel ($a=0$)

$$\begin{aligned} B &= 2\pi \sqrt{R^2 + 0^2} = 2\pi \sqrt{R^2} \\ &= \underline{\underline{2\pi R}} \end{aligned}$$

Fysisk tolkning

$\vec{v}(t) = \vec{r}'(t)$: hastighet (\vec{v})
(vektor)

$v(t) = \|\vec{r}'(t)\|$: fart (tall) (v)

$$\vec{r}''(t) = \vec{v}'(t) = \vec{a}(t)$$

akselerasjon / akselerasjonsvektor

$\vec{r}(t) \in \mathbb{R}^3$ $t \in \mathbb{R}$
posisjon tid

$$v'(t) = a(t)$$

baneakselerasjon

Merk:

Baneakselerasjonen kan være 0 selv om akselerasjonsvektoren er ulik 0. !!!

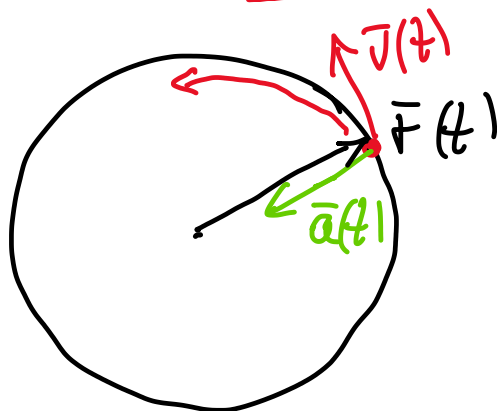
Sirkel: $\vec{r}(t) = (\cos(t), \sin(t))$ Radius = 1.

$$\vec{v}(t) = \vec{v}'(t) = (-\sin t, \cos t)$$

$$\vec{a}(t) = \vec{v}''(t) = \vec{r}'''(t) = (-\cos t, -\sin t) = -\vec{r}(t)$$

Fart $v(t) = \|\vec{v}(t)\| = \sqrt{(-\sin t)^2 + (\cos t)^2} = 1$

$$a(t) = v'(t) = 0$$



Tangenten til banen
(Enhets-tangent, længde=1)

$$\vec{T}(t) = \frac{\vec{v}(t)}{\|\vec{v}(t)\|} = \frac{\vec{v}(t)}{v(t)}$$

eller $\vec{v}(t) = v(t) \cdot \vec{T}(t)$

\uparrow
Fart
 \uparrow
retning

Derivasjon av $\vec{v}(t)$:

$$\vec{v}'(t) = a(t) \cdot \vec{T}(t) + v(t) \cdot \vec{T}'(t)$$

Deriver $\vec{T}(t)$

$$\|\vec{T}(t)\|^2 = \vec{T}(t) \cdot \vec{T}(t) = 1 \text{ for alle } t$$

$$\vec{T}'(t) \cdot \vec{T}(t) + \vec{T}(t) \cdot \vec{T}'(t) = 0$$

~~$$2 \vec{T}(t) \cdot \vec{T}'(t) = 0$$~~

$\vec{T}'(t)$ står normalt på $\vec{T}(t)$

stør normalt på \vec{v} ændre

$$\vec{a}(t) = \vec{v}'(t) = a(t) \cdot \vec{T}(t) + v(t) \cdot \vec{T}'(t)$$

~

parallel med banen
(ændring av fart)

normalt på fætsretning
(ændring av retning)

Sirkel eksempel

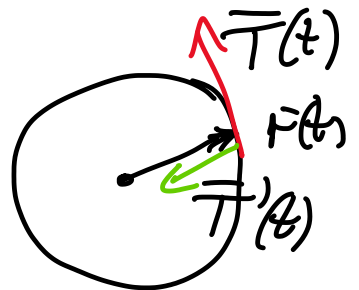
$$\vec{r}(t) = (\cos(t^2), \sin(t^2))$$

$$\vec{v}(t) = \vec{r}'(t) = (-\sin(t^2) \cdot 2t, \cos(t^2) \cdot 2t)$$

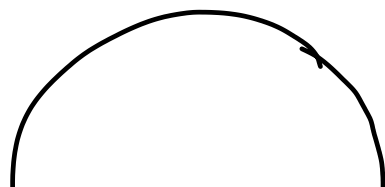
$$v(t) = \|\vec{v}(t)\| = \sqrt{(-\sin(t^2) \cdot 2t)^2 + (\cos(t^2) \cdot 2t)^2}$$
$$= \sqrt{(2t)^2 (\sin^2(t^2) + \cos^2(t^2))}$$
$$= 2t$$

$$a(t) = v'(t) = 2$$

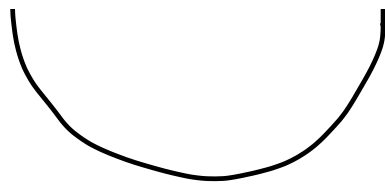
$$\vec{a}(t) = \underbrace{2 \cdot \vec{T}(t)}_{\text{endrer farten}} + \underbrace{2t \cdot \vec{T}'(t)}_{\text{endrer retning}}$$



$$\vec{r}(t) = (\cos(g(t)), \sin(g(t)))$$



(cos, sin)
t... ..



$$\underline{g(t) = v(t)}$$

Kjernerregelen for parametriserte kurver

$$\vec{r}(t) = (x_1(t), \dots, x_n(t)) \quad f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$$

kurven (Løype) funksjon (høyde o.h.)

$$g(t) = f(\vec{r}(t)) : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$



Løypeprofil

Kjernerregelen: $g'(t) = \nabla f(\vec{r}(t)) \cdot \vec{r}'(t)$

$$\nabla f : \text{gradienten til } f : \nabla f = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right)$$

f : h.o.h ∇f : uttrykker hvordan høyden endrer seg i alle retninger

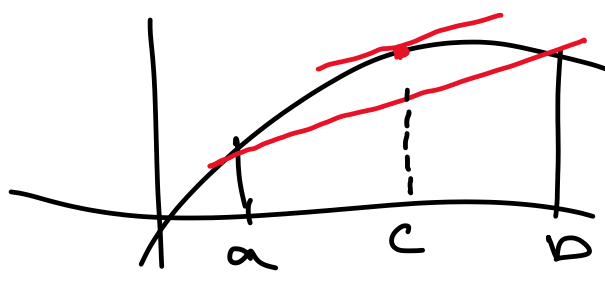
$\vec{r}(t)$: løypa $\vec{r}'(t)$: løyperetningen

Skalarprodukt: endring av høyden i løyperetningen.

Middelverdisetningen (MVS)

Minne om MVS for én variabel

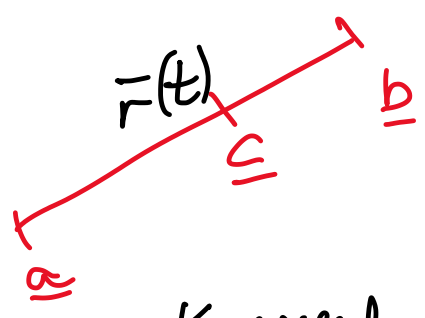
∇ : for alle
 \exists : det finnes



$y=f(x) \quad \exists c \in [a,b]$
 slik at
 $f'(c)(b-a) = f(b)-f(a)$

- $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$
- passe defn. område
 - nok deriverbar
 - $\underline{a}, \underline{b} \in \mathbb{R}^2$

$\exists \underline{c} \in \mathbb{R}^2$, på linjestykket mellom \underline{a} og \underline{b} slik at
 $f(\underline{b}) - f(\underline{a}) = \nabla f(\underline{c}) \cdot (\underline{b} - \underline{a})$



Litt om beviset:
 Introduserer $g(t) = f(\underline{r}(t))$ hvor
 $\underline{r}(t) = \underline{a} + t(\underline{b} - \underline{a}) \quad 0 \leq t \leq 1$
 $\underline{r}'(t) = \underline{b} - \underline{a}$

Kjernerregelen:

$g'(t) = \nabla f(\underline{r}(t)) \cdot \underline{r}'(t)$

1-variabel MVS sier at $\exists c \in [0,1]$ slik at

$g(1) - g(0) = g'(c)(1-0) = g'(c)$

$\underline{c} = \underline{r}(c)$

$f(\underline{b}) - f(\underline{a}) = \nabla f(\underline{r}(c)) \cdot \underline{r}'(c)$

$= \nabla f(\underline{c})(\underline{b} - \underline{a})$

