

ΑΠΟΣΤΟΛΟΥ Α. ΦΛΟΚΑ
ΚΑΘΗΓΗΤΗ Α.Π.Θ.

ΙΩΑΝΝΟΥ Χ. ΣΧΟΙΝΑ
ΚΑΘΗΓΗΤΗ ΠΑΝ/ΜΙΟΥ ΘΡΑΚΗΣ

ΕΙΔΙΚΑ ΚΕΦΑΛΑΙΑ ΑΝΩΤΕΡΩΝ ΜΑΘΗΜΑΤΙΚΩΝ

- ΔΙΑΝΥΣΜΑΤΙΚΕΣ ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΙΣ
- ΑΝΑΛΥΣΗ FOURIER
- ΟΛΟΚΛΗΡΩΤΙΚΟΙ ΜΕΤΑΣΧΗΜΑΤΙΣΜΟΙ
- ΜΙΓΑΔΙΚΕΣ ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΙΣ
- ΔΙΑΦΟΡΙΚΕΣ ΕΞΙΣΩΣΕΙΣ
- ΕΙΔΙΚΕΣ ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΙΣ
- ΓΡΑΜΜΙΚΕΣ ΕΞΙΣΩΣΕΙΣ ΔΙΑΦΟΡΩΝ
- ΕΦΑΡΜΟΓΕΣ

ΠΡΟΛΟΓΟΣ

Το βιβλίο αυτό καλύπτει τη βασική ύλη του μαθήματος «ΓΕΝΙΚΑ ΜΑΘΗΜΑΤΙΚΑ ΙΙ» που περιλαμβάνεται στο σημερινό πρόγραμμα σπουδών του Τμήματος Γεωλογίας του Α.Π.Θ και που διδάσκεται στη διάρκεια του δεύτερου εξαμήνου.

Απευθύνεται, βέβαια, στους φοιτητές του Τμήματος Γεωλογίας, μπορεί όμως να χρησιμόποιηθεί και από φοιτητές άλλων Τμημάτων Θετικών Επιστημών.

Διαβάζεται εύκολα, γιατί είναι απλά γραμμένο, σε σχεδόν ανεξάρτητα κεφάλαια. Δίνει ιδιαίτερη έμφαση στις εφαρμογές και δεν εμβαθύνει πολύ στη θεωρία, δύναται όμως θ' έπρεπε αν απευθυνόταν στους φοιτητές των μαθηματικών.

Μετά από μια σύντομη παρουσίαση της θεωρίας, για την πληρέστερη εμπέδωση της ύλης λύνονται πολλά επιλεγμένα παραδείγματα. Στο τέλος κάθε κεφαλαίου δίνεται ένα πλήθος ασκήσεων και προβλημάτων με τ' αποτελέσματά τους.

Κάθε κεφάλαιο μπορεί κανείς να το μελετήσει ανεξάρτητα από τα άλλα, μια και δε συνδέονται πολύ μεταξύ τους.

Πιστεύουμε ότι το βιβλίο αυτό θα αποτελέσει ένα καλό βοήθημα σ' όσους σπουδαστές, φοιτητές, ή άλλους επιστήμονες το χρησιμοποιήσουν.

Θεωρούμε υποχρέωσή μας να ευχαριστήσουμε θερμά τον Σχολικό Σύμβουλο-Φιλόλογο κ. Ευστ. Πελαγίδη για τη φιλότιμη προσπάθειά του να επιφέρει τις απαραίτητες γλωσσικές διορθώσεις στα χειρόγραφα του βιβλίου. Ακόμη θα πρέπει να ευχαριστήσουμε το τυπογραφείο Π. Ζήτη που συνέθαλε σημαντικά στην όλη εμφάνιση του βιβλίου.

Θεσσαλονίκη, Νοέμβριος 1985

Α. Α. ΦΛΟΚΑΣ
Ι. Χ. ΣΧΟΙΝΑΣ

ΠΡΟΛΟΓΟΣ Β' ΕΚΔΟΣΗΣ

Το βιβλίο με τίτλο «Ειδικά Κεφάλαια Ανωτέρων Μαθηματικών» αποτελεί μια νέα θελτιωμένη και επαυξημένη έκδοση του προηγούμενου βιβλίου που έφερε τον τίτλο «Ειδικά Κεφάλαια Εφαρμοσμένων Μαθηματικών». Η ύλη του βιβλίου αυτού καλύπτει, κατά κύριο λόγο, την ύλη του μαθήματος «ΓΕΝΙΚΑ ΜΑΘΗΜΑΤΙΚΑ ΙΙ» που διδάσκεται στους φοιτητές του Τμήματος Γεωλογίας του ΑΠΘ και είναι προσαρμοσμένη στις απαιτήσεις του αναμορφωμένου, κατά το ακαδημαϊκό έτος 1990-91, Προγράμματος Σπουδών του παραπάνω Τμήματος.

Ειδικότερα, το βιβλίο περιέχει το καινούργιο κεφάλαιο «Μιγαδικές Συναρτήσεις» και αλλαγές, ή προσθήκες σε πολλές ενότητες διαφόρων κεφαλαίων του προηγούμενου βιβλίου. Επίσης, το βιβλίο έχει εμπλουτισθεί με νέα παραδείγματα και με επιπλέον ασκήσεις.

Θεσ/νίκη, Φεβρουάριος 1991

Α. Α. ΦΛΟΚΑΣ
Ι. Χ. ΣΧΟΙΝΑΣ

ΠΕΡΙΕΧΟΜΕΝΑ

Πρόλογος	3
Κεφάλαιο 1. ΔΙΑΝΥΣΜΑΤΙΚΕΣ ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΙΣ	7
1.1. Ορισμοί - Γενικά	7
1.2. Βαθμώτα και διανυσματικά πεδία	13
1.3. Κλίση βαθμωτής συνάρτησης	20
1.4. Απόκλιση μιας διανυσματικής συνάρτησης	28
1.5. Στροφή μιας διανυσματικής συνάρτησης	33
1.6. Ασκήσεις	40
Κεφάλαιο 2. ΑΝΑΛΥΣΗ FOURIER	44
2.1. Ορισμοί. Γενικά	44
2.2. Η έννοια της σειράς Fourier	49
2.3. Συντελεστές Fourier άρτιων και περιττών συναρτήσεων	53
2.4. Διάφορες μορφές της σειράς Fourier	55
2.5. Περιοδική επέκταση συναρτήσεων	57
2.6. Παραδείγματα ανάπτυξης σε τριγωνομετρική σειρά Fourier	58
2.7. Εκθετική μορφή της σειράς Fourier	66
2.8. Ασκήσεις	69
Κεφάλαιο 3. ΟΛΟΚΛΗΡΩΤΙΚΟΙ ΜΕΤΑΣΧΗΜΑΤΙΣΜΟΙ	73
3.1. Γενική αρχή ενός μετασχηματισμού	73
3.2. Μετασχηματισμός Fourier	73
3.3. Μετασχηματισμός Laplace	82
3.4. Ύπαρξη του μετασχηματισμού Laplace και μερικές ιδιότητές του	85
3.5. Αντίστροφος μετασχηματισμός Laplace	88
3.6. Ασκήσεις	93
Κεφάλαιο 4. ΜΙΓΑΔΙΚΕΣ ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΙΣ	99
4.1. Εισαγωγή	99
4.2. Μιγαδικοί αριθμοί	99
4.3. Ασκήσεις	104
4.4. Μιγαδική Συνάρτηση. Όριο. Συνέχεια	105
4.5. Αναλυτικές συναρτήσεις	107
4.6. Ασκήσεις	113
4.7. Εφαρμογές των αναλυτικών Συναρτήσεων. Σύμμορφες απεικονίσεις	114
4.8. Ομογραφικοί μετασχηματισμοί	120
4.9. Ασκήσεις	127

4.10. Επικαμπύλιο μιγαδικό Ολοκλήρωμα	129
4.11. Ασκήσεις	138
4.12. Σειρές του Laurent	139
4.13. Ολοκληρωτικά υπόλοιπα (Residues)	142
4.14. Υπολογισμός πραγματικών Ολοκληρωμάτων	145
4.15. Ασκήσεις	150
Κεφάλαιο 5. ΔΙΑΦΟΡΙΚΕΣ ΕΞΙΣΩΣΕΙΣ ΠΡΩΤΗΣ ΤΑΞΗΣ	153
5.1. Εισαγωγή	153
5.2. Ορισμοί	153
5.3. Διαφορικές εξισώσεις χωριζόμενων μεταβλητών	156
5.4. Ομογενείς διαφορετικές εξισώσεις	162
5.5. Διαφορικές εξισώσεις τέλειων διαφορικών	170
5.6. Ολοκληρωτικοί παράγοντες	174
5.7. Γραμμικές διαφορικές εξισώσεις	178
5.8. Διαφορικές εξισώσεις του Riccati	183
5.9. Διαφορικές εξισώσεις ανώτερης τάξης που ανάγονται σε διαφορικές εξισώσεις 1ης τάξης	186
5.10. Εφαρμογές	195
5.11. Ασκήσεις	213
Κεφάλαιο 6. ΓΕΝΙΚΗ ΘΕΩΡΙΑ ΓΡΑΜΜΙΚΩΝ ΔΙΑΦΟΡΙΚΩΝ ΕΞΙΣΩΣΕΩΝ	221
6.1. Διανυσματικοί χώροι	221
6.2. Διαφορικοί τελεστές	222
6.3. Ορίζουσα Wronski	223
6.4. Γραμμικές διαφορικές εξισώσεις με σταθερούς συντελεστές	225
6.5. Μη ομογενείς Γραμμικές Διαφορικές εξισώσεις	229
6.6. Η μέθοδος των προσδιοριστέων συντελεστών	230
6.7. Μέθοδος της μεταβολής των αυθαίρετων σταθερών	237
6.8. Συστήματα γραμμικών διαφορικών εξισώσεων	241
6.9. Λύση διαφορικών εξισώσεων με μετασχηματισμό Laplace	244
6.11. Ασκήσεις	266
Κεφάλαιο 7. ΛΥΣΕΙΣ ΔΙΑΦΟΡΙΚΩΝ ΕΞΙΣΩΣΕΩΝ ΜΕ ΑΝΑΠΤΥΓΜΑΤΑ ΣΕ ΣΕΙΡΕΣ	274
7.1. Λύση διαφορικών εξισώσεων με χρήση σειρών	274
7.2. Διαφορικές εξισώσεις του Bessel	281
7.3. Διαφορική εξίσωση του Legendre	285
7.4. Ασκήσεις	286
Κεφάλαιο 8. ΓΡΑΜΜΙΚΕΣ ΔΙΑΦΟΡΙΚΕΣ ΕΞΙΣΩΣΕΙΣ ΜΕ ΜΕΡΙΚΕΣ ΠΑΡΑΓΩΓΟΥΣ	288
8.1. Εισαγωγή	288
8.2. Τρεις χαρακτηριστικές μορφές διαφορικές εξισώσεις με μερικές παραγώγους (ΔΕΜΠ)	290
8.2.1. Η διαφορική εξίσωση της διάδοσης της θερμότητας	291

8.2.2. Η διαφορική εξίσωση της παλλόμενης χορδής	296
8.2.3. Διαφορική εξίσωση ελλειπτικού τύπου (διαφορική εξίσωση του Laplace)	301
8.3. Ασκήσεις	307
Κεφάλαιο 9. ΕΙΔΙΚΕΣ ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΙΣ	310
9.1. Γενικά	310
9.2. Συνάρτηση γάμα	310
9.3. Συνάρτηση βήτα	315
9.4. Ασκήσεις	318
Κεφάλαιο 10. ΓΡΑΜΜΙΚΕΣ ΕΞΙΣΩΣΕΙΣ ΔΙΑΦΟΡΩΝ	322
10.1 Εισαγωγή. Στοιχεία θεωρίας πεπερασμένων διαφορών	322
10.2. Γραμμικές εξισώσεις διαφορών με σταθερούς συντελεστές	323
10.3. Μη ομογενείς εξισώσεις διαφορών	327
10.4. Μετασχηματισμός z	330
10.5. Εφαρμογές	332
10.6. Ασκήσεις	334
ΒΙΒΛΙΟΓΡΑΦΙΑ	337

ΚΕΦΑΛΑΙΟ 1

ΔΙΑΝΥΣΜΑΤΙΚΕΣ ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΙΣ

1.1. Ορισμοί. Γενικά.

Θεωρούμε το διάνυσμα \underline{u} του χώρου R^3 με συντεταγμένες u_i , $i=1, 2, 3$ σ' ένα τρισορθογώνιο σύστημα Oxyz με διανυσματικές μονάδες \underline{i} , \underline{j} , \underline{k} των αξόνων Ox, Oy, Oz, αντίστοιχα. Επιπλέον, υποθέτουμε ότι οι τρεις αυτές συντεταγμένες του είναι συναρτήσεις μιας πραγματικής μεταβλητής t, με κοινό πεδίο ορισμού, δηλαδή θα είναι $u_i(t)$, ($i=1, 2, 3$), οπότε το διάνυσμα \underline{u} γράφεται με τη μορφή

$$\underline{u} = u_1(t) \underline{i} + u_2(t) \underline{j} + u_3(t) \underline{k} \quad (1.1.1)$$

Σε μια τέτοια περίπτωση, λέμε ότι το διάνυσμα \underline{u} είναι μια **διανυσματική συνάρτηση** της πραγματικής μεταβλητής t και συμβολίζεται:

$$\underline{u} = \underline{u}(t) \quad (t \in R) \quad (1.1.2)$$

Η γνώση της διανυσματικής συνάρτησης (1.1.2) προϋποθέτει τον καθορισμό, με κοινό πεδίο ορισμού, των τριών αριθμητικών συναρτήσεων $u_i(t)$, $i=1, 2, 3$ και αντίστροφα.

Όμοια, η διανυσματική συνάρτηση δύο ή περισσότερων μεταβλητών είναι ένα διάνυσμα που οι συντεταγμένες του είναι συναρτήσεις δύο ή περισσότερων πραγματικών μεταβλητών.

Για τις διανυσματικές συναρτήσεις μιας πραγματικής μεταβλητής ισχύουν τα παρακάτω θεωρήματα:

Θεώρημα 1.1.1: Η συνάρτηση $\underline{u}(t) = u_1(t) \underline{i} + u_2(t) \underline{j} + u_3(t) \underline{k}$ έχει όριο όταν $t \rightarrow t_0$, αν και μόνο αν οι συναρτήσεις $u_i(t)$, $i=1, 2, 3$ έχουν όρια, όταν $t \rightarrow t_0$ και είναι

$$\lim_{t \rightarrow t_0} \underline{u}(t) = (\lim_{t \rightarrow t_0} u_1(t)) \underline{i} + (\lim_{t \rightarrow t_0} u_2(t)) \underline{j} + (\lim_{t \rightarrow t_0} u_3(t)) \underline{k}$$

Θεώρημα 1.1.2: Εάν $\underline{u}(t) \rightarrow \underline{l}$ όταν $t \rightarrow t_0$, τότε και $|\underline{u}(t)| \rightarrow |\underline{l}|$, όταν $t \rightarrow t_0$.

Για τα όρια διανυσματικών συναρτήσεων ισχύουν οι παρακάτω ιδιότητες:

Εάν $\lim_{t \rightarrow t_0} \underline{u}(t) = \underline{u}_0$, $\lim_{t \rightarrow t_0} \underline{w}(t) = \underline{w}_0$ και $\lim_{t \rightarrow t_0} h(t) = h_0$, τότε:

$$(A_1) \quad \lim_{t \rightarrow t_0} [\underline{u}(t) + \underline{w}(t)] = \lim_{t \rightarrow t_0} \underline{y}(t) + \lim_{t \rightarrow t_0} \underline{w}(t) = \underline{u}_0 + \underline{w}_0$$

$$(A_2) \quad \lim_{t \rightarrow t_0} [h(t) \underline{u}(t)] = \lim_{t \rightarrow t_0} h(t) \lim_{t \rightarrow t_0} \underline{u}(t) = h_0 \underline{u}_0 .$$

$$(A_3) \quad \text{Av } h_0 \neq 0, \text{ τότε:}$$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} [\underline{u}(t)/h(t)] = \lim_{t \rightarrow t_0} \underline{u}(t) / \lim_{t \rightarrow t_0} h(t) = \underline{u}_0/h_0 .$$

$$(A_4) \quad \lim_{t \rightarrow t_0} [\underline{u}(t) \cdot \underline{w}(t)] = \lim_{t \rightarrow t_0} \underline{u}(t) \cdot \lim_{t \rightarrow t_0} \underline{w}(t) = \underline{u}_0 \cdot \underline{w}_0$$

$$(A_5) \quad \lim_{t \rightarrow t_0} [\underline{u}(t) \times \underline{w}(t)] = \lim_{t \rightarrow t_0} \underline{u}(t) \times \lim_{t \rightarrow t_0} \underline{w}(t) = \underline{u}_0 \times \underline{w}_0$$

$$(A_6) \quad \text{Av } \lim_{t \rightarrow t_0} \underline{u}(t) = \underline{u}(t_0), \quad t = h(w) \text{ και } \lim_{w \rightarrow w_0} h(w) = t_0 \quad \text{τότε:}$$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} \underline{u}(h(w)) = \underline{u}(\lim_{w \rightarrow w_0} h(w)) = \underline{u}(t_0)$$

Θεώρημα 1.1.3: Η διανυσματική συνάρτηση

$$\underline{u}(t) = u_1(t) \underline{i} + u_2(t) \underline{j} + u_3(t) \underline{k}$$

είναι συνεχής στο $I = [a, b]$, δηλαδή είναι συνεχής για κάθε t στο I , αν και μόνο αν οι συντεταγμένες συναρτήσεις $u_i(t)$, $i=1, 2, 3$ είναι αντιστοίχως συνεχείς συναρτήσεις στο I .

Για τη συνέχεια των διανυσματικών συναρτήσεων, αποδεικνύεται ότι το άθροισμα, το εσωτερικό και εξωτερικό γινόμενο συνεχών συναρτήσεων είναι συνεχείς συναρτήσεις και ακόμη η σύνθεση συνεχών συναρτήσεων είναι συνεχής συνάρτησης.

Θεώρημα 1.1.4: Μία διανυσματική συνάρτηση

$$\underline{u}(t) = u_1(t) \underline{i} + u_2(t) \underline{j} + u_3(t) \underline{k}$$

είναι παραγωγίσιμη στο t_0 , αν και μόνον αν κάθε συντεταγμένη συνάρτηση $u_i(t)$, $i=1, 2, 3$ είναι παραγωγίσιμη στο t_0 και μάλιστα έχουμε:

$$\underline{u}'(t_0) = u'_1(t_0) \underline{i} + u'_2(t_0) \underline{j} + u'_3(t_0) \underline{k} .$$

Αν η $\underline{u}(t)$ είναι παραγωγίσιμη σ' ένα διάστημα I , τότε και η $\underline{u}'(t)$ είναι επίσης μια διανυσματική συνάρτηση ορισμένη στο I . Στην περίπτωση που και η $\underline{u}'(t)$ είναι παραγωγίσιμη στο I , λέμε ότι η αρχική συνάρτηση έχει παράγωγο δεύτερης τάξης και συμβολίζεται με $\underline{u}''(t)$. Με παρόμοιο τρόπο ορίζονται και οι παράγωγοι ανώτερης τάξης.

Στις διανυσματικές συναρτήσεις $\underline{u} = \underline{u}(t)$, όπως συμβαίνει και στις πραγματικές συναρτήσεις, χρησιμοποιούνται οι συμβολισμοί

$$\underline{u}' = \frac{d\underline{u}}{dt} = \underline{u}'(t), \quad \underline{u}'' = \frac{d}{dt} \left(\frac{d\underline{u}}{dt} \right) = \frac{d^2\underline{u}}{dt^2} = \underline{u}''(t) \quad \text{k.o.k.}$$

Εύκολα αποδεικνύεται ότι αν η $\underline{u}(t)$ είναι παραγωγίσιμη στο t_0 , τότε η $\underline{u}(t)$ είναι συνεχής στο t_0 .

Για τις παραγώγους διανυσματικών συναρτήσεων ισχύει ότι:

Αν οι $\underline{u}(t)$, $\underline{v}(t)$, $\underline{w}(t)$ και $h(t)$ είναι παραγωγίσιμες συναρτήσεις της πραγματικής μεταβλητής t στο διάστημα $I = [a, b]$ τότε,

$$(B_1) \quad \frac{d}{dt} (\underline{u} + \underline{v}) = \frac{d\underline{u}}{dt} + \frac{d\underline{v}}{dt}$$

$$(B_2) \quad \frac{d}{dt} (h \cdot \underline{u}) = h \frac{d\underline{u}}{dt} + \frac{dh}{dt} \underline{u}$$

$$(B_3) \quad \frac{d}{dt} (\underline{u} \cdot \underline{v}) = \underline{u} \cdot \frac{d\underline{v}}{dt} + \frac{d\underline{u}}{dt} \cdot \underline{v}$$

$$(B_4) \quad \frac{d}{dt} (\underline{u} \times \underline{v}) = \underline{u} \times \frac{d\underline{v}}{dt} + \frac{d\underline{u}}{dt} \times \underline{v} .$$

$$(B_5) \quad \frac{d}{dt} (\underline{u} (\underline{v} \times \underline{w})) = \underline{u} \cdot \underline{v} \times \frac{d\underline{w}}{dt} + \underline{u} \cdot \frac{d\underline{v}}{dt} \times \underline{w} + \frac{d\underline{u}}{dt} \cdot \underline{v} \times \underline{w} .$$

$$(B_6) \quad \frac{d}{dt} [\underline{u} \times (\underline{v} \times \underline{w})] = \underline{u} \times \left(\underline{v} \times \frac{d\underline{w}}{dt} \right) + \underline{u} \times \left(\frac{d\underline{v}}{dt} \times \underline{w} \right) + \frac{d\underline{u}}{dt} \times (\underline{v} \times \underline{w}) .$$

(B₇) Αν η διανυσματική συνάρτηση $\underline{u} = \underline{u}(t)$ είναι παραγωγίσιμη στο I_t και η πραγματική συνάρτηση $t = t(w)$ είναι παραγωγίσιμη στο I_w (όπου η εικόνα $h(I_w)$ περιέχεται στο διάστημα I_t), τότε η σύνθετη συνάρτηση $\underline{u} = \underline{g}(w) = \underline{u}(h(w))$ είναι παραγωγίσιμη στο I_w και μάλιστα είναι

$$\frac{d\underline{u}}{dw} = \frac{d\underline{u}}{dt} \frac{dt}{dw}$$

(B₈) Αν το \underline{u} είναι ένα σταθερό διάνυσμα, τότε θα είναι:

$$\frac{d\underline{u}}{dt} = \underline{0} \quad \text{και} \quad \frac{d}{dt} (\underline{u} h(t)) = \underline{u} \frac{dh(t)}{dt}.$$

(B₉) Αν η \underline{u} συμβεί να έχει σταθερό μέτρο, δηλαδή $|\underline{u}| = \text{σταθερό}$, τότε θα έχουμε:

$$\underline{u} \cdot \underline{u} = \text{σταθερό},$$

οπότε παραγωγίζοντας θα έχουμε:

$$\underline{u} \cdot \frac{d\underline{u}}{dt} + \frac{du}{dt} \cdot \underline{u} = 0 \quad \text{ή} \quad \underline{u} \frac{d\underline{u}}{dt} = 0$$

δηλαδή τα \underline{u} και $\frac{d\underline{u}}{dt}$ είναι κάθετα μεταξύ τους.

Ειδικότερα στην περίπτωση που η \underline{u} είναι μία μοναδιαία διανυσματική συνάρτηση, τότε το $\frac{d\underline{u}}{dt}$ είναι κάθετο στο \underline{u} .

(B₁₀) Από την παραγώγιση της (1.1.1) προκύπτει ότι:

$$\frac{d\underline{u}}{dt} = \frac{du_1}{dt} \underline{i} + \frac{du_2}{dt} \underline{j} + \frac{du_3}{dt} \underline{k},$$

καθόσον τα $\underline{i}, \underline{j}, \underline{k}$ είναι σταθερά διανύσματα.

Παραδείγματα

Παράδειγμα 1.1.1: Αν $\underline{R} = \cos t \underline{i} + \sin t \underline{j} + t \underline{k}$, τότε να βρεθούν:

$$\text{a) } \frac{d\underline{R}}{dt}, \quad \text{b) } \frac{d^2\underline{R}}{dt^2}, \quad \text{c) } \left| \frac{d\underline{R}}{dt} \right| \quad \text{και} \quad \text{d) } \left| \frac{d^2\underline{R}}{dt^2} \right|$$

Αύστη: Έχουμε:

$$\text{a) } \frac{d\underline{R}}{dt} = -\sin t \underline{i} + \cos t \underline{j} + \underline{k}$$

$$\text{b) } \frac{d^2\underline{R}}{dt^2} = -\cos t \underline{i} - \sin t \underline{j}$$

$$\text{c) } \left| \frac{d\underline{R}}{dt} \right| = \sqrt{(-\sin t)^2 + (\cos t)^2 + 1^2} = \sqrt{\sin^2 t + \cos^2 t + 1} = \sqrt{2}.$$

$$\text{d) } \left| \frac{d^2\underline{R}}{dt^2} \right| = \sqrt{(-\cos t)^2 + (\sin t)^2} = \sqrt{\cos^2 t + \sin^2 t} = 1.$$

Παράδειγμα 1.1.2: Αν

$$\begin{aligned}\underline{u} &= 5t^2 \underline{i} + t\underline{j} - t^3 \underline{k} \\ \underline{w} &= \sin t \underline{i} - \cos t \underline{j}.\end{aligned}$$

τότε να υπολογισθούν τα:

$$\text{a) } \frac{d}{dt}(\underline{u} \cdot \underline{w}), \quad \text{b) } \frac{d}{dt}(\underline{u} \times \underline{w}) \quad \text{και} \quad \text{c) } \frac{d}{dt}(\underline{u} \cdot \underline{u}).$$

Αύστη: a) $\underline{u} \cdot \underline{w} = 5t^2 \sin t - t \cos t$. Συνεπώς:

$$\begin{aligned}\frac{d}{dt}(\underline{u} \cdot \underline{w}) &= \frac{d}{dt}(5t^2 \sin t - t \cos t) = 5t^2 \cos t + 10t \sin t + t \sin t - \cos t = \\ &= (5t^2 - 1) \cos t + 11t \sin t.\end{aligned}$$

b) **Ιος τρόπος:**

$$\underline{\bar{u}} \times \underline{\bar{w}} = \begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ 5t^2 & t & -t^3 \\ \sin t & -\cos t & 0 \end{vmatrix}$$

Άρα έχουμε

$$\begin{aligned}\frac{d}{dt}(\underline{u} \times \underline{w}) &= \frac{d}{dt} \begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ 5t^2 & t & -t^3 \\ \sin t & -\cos t & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ 10t & 1 & -3t^2 \\ \sin t & -\cos t & 0 \end{vmatrix} + \\ &+ \begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ 5t^2 & t & -t^3 \\ \cos t & \sin t & 0 \end{vmatrix} = (t^3 \sin t - 3t^2 \cos t) \underline{i} - (t^3 \cos t + 3t^2 \sin t) \underline{j} + \\ &+ (5t^2 \sin t - 11t \cos t - \sin t) \underline{k}.\end{aligned}$$

2ος τρόπος: Έχουμε

$$\begin{aligned}\frac{2d}{dt}(\underline{u} \times \underline{w}) &= \underline{u} \times \frac{dw}{dt} + \frac{du}{dt} \times \underline{w} = \\ &= \begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ 5t^2 & t & -t^3 \\ \cos t & \sin t & 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ 10t & 1 & -3t^2 \\ \sin t & -\cos t & 0 \end{vmatrix} =\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= [t^3 \sin t \underline{i} - t^3 \cos t \underline{j} + (5t^2 \sin t - t \cos t) \underline{k}] + \\
&\quad + [-3t^2 \cos t \underline{i} - 3t^2 \sin t \underline{j} + (-10t \cos t - \sin t) \underline{k}] = \\
&= (t^3 \sin t - 3t^2 \cos t) \underline{i} - (t^3 \cos t + 3t^2 \sin t) \underline{j} + \\
&\quad + (5t^2 \sin t - \sin t - 11t \cos t) \underline{k}.
\end{aligned}$$

c) Έχουμε

$$\underline{u} \cdot \underline{u} = (5t^2)^2 + (t^2)^2 + (-t^3)^2 = 25t^4 + t^2 + t^6.$$

Οπότε

$$\frac{d}{dt} (\underline{u} \cdot \underline{u}) = \frac{d}{dt} (25t^4 + t^2 + t^6) = 2t(1 + 50t^2 + 3t^4).$$

Παράδειγμα 1.1.3: Ν' αποδειχθεί ότι

$$\frac{d}{dt} \left(\underline{v} \cdot \frac{d\underline{v}}{dt} \times \frac{d^2 \underline{v}}{dt^2} \right) = \underline{v} \cdot \frac{d \underline{v}}{dt} \times \frac{d^3 \underline{v}}{dt^3}.$$

Αύση: 1ος τρόπος. Εφαρμόζοντας την ιδιότητα (B₅), έχουμε

$$\begin{aligned}
&\frac{d}{dt} \left(\underline{v} \cdot \frac{d\underline{v}}{dt} \times \frac{d^2 \underline{v}}{dt^2} \right) = \underline{v} \cdot \frac{d \underline{v}}{dt} \times \frac{d^3 \underline{v}}{dt^3} + \underline{v} \cdot \frac{d^2 \underline{v}}{dt^2} \times \frac{d^2 \underline{v}}{dt^2} + \\
&\quad + \frac{d \underline{v}}{dt} \cdot \frac{d \underline{v}}{dt} \times \frac{d^2 \underline{v}}{dt^2} = \underline{v} \cdot \frac{d \underline{v}}{dt} \times \frac{d^3 \underline{v}}{dt^3} + 0 + 0 = \underline{v} \cdot \frac{d \underline{v}}{dt} \times \frac{d^3 \underline{v}}{dt^3}.
\end{aligned}$$

2ος τρόπος: Έχουμε

$$\underline{v} \cdot \frac{d \underline{v}}{dt} \times \frac{d^2 \underline{v}}{dt^2} = \begin{vmatrix} v_1 & v_2 & v_3 \\ \frac{dv_1}{dt} & \frac{dv_2}{dt} & \frac{dv_3}{dt} \\ \frac{d^2v_1}{dt} & \frac{d^2v_2}{dt} & \frac{d^2v_3}{dt} \end{vmatrix}$$

οπότε:

$$\frac{d}{dt} \left(\underline{v} \cdot \frac{d \underline{v}}{dt} \times \frac{d^2 \underline{v}}{dt^2} \right) = \begin{vmatrix} \frac{dv_1}{dt} & \frac{dv_2}{dt} & \frac{dv_3}{dt} \\ \frac{dv_1}{dt} & \frac{dv_2}{dt} & \frac{dv_3}{dt} \\ \frac{d^2v_1}{dt} & \frac{d^2v_2}{dt} & \frac{d^2v_3}{dt} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} v_1 & v_2 & v_3 \\ \frac{d^2v_1}{dt^2} & \frac{d^2v_2}{dt^2} & \frac{d^2v_3}{dt^2} \\ \frac{d^2v_1}{dt^2} & \frac{d^2v_2}{dt^2} & \frac{d^2v_3}{dt^2} \end{vmatrix} +$$