



آیا جزوه را از سایت ما دانلود کرده اید؟

کتابخانه الکترونیکی **PNUEB**

پیام نوری ها بشتابید

مزایای عضویت در کتابخانه **PNUEB**:

دانلود رایگان و نامحدود خلاصه درس و جزوه

دانلود رایگان و نامحدود حل المسائل و راهنما

دانلود کتابچه نمونه سوالات دروس مختلف پیام نور با جواب

**WWW.PNUEB.COM**

# کتابچه نمونه سوالات چیست:

سایت ما **افتخار** دارد برای اولین بار در ایران توانسته است کتابچه نمونه سوالات تمام دروس پیام نور که هر یک حاوی تمامی آزمون های برگزار شده پیام نور (تمامی نیمسالهای موجود **فتی الامکان** با **جواب**) را در یک فایل به نام کتابچه جمع آوری کند و هر ترم نیز آن را آپدیت نماید.

## مراحل ساخت یک کتابچه نمونه سوال

**(برای آشنایی با زحمت بسیار زیاد تولید آن در هر ترم):**

دسته بندی فایلها - سرچ بر اساس کد درس - پسابندن سوال و جواب - پیدا کردن یک درس در نیمسالهای مختلف و پسابندن به کتابچه همان درس - پسابندن نیمسالهای مختلف یک درس به یکدیگر - وارد کردن اطلاعات تک تک نیمسالها در سایت - آپلود کتابچه و فیلدی موارد دیگر..

**همچنین** با توجه به تغییرات کدهای درسی دانشگاه استثنائات زیادی در ساخت کتابچه بوجود می آید که کار ساخت کتابچه را بسیار پیچیده می کند.

**WWW.PNUEB.COM**



لازم به تذکر است به جهت این که Font بکاربرده شده در اسلاید  
ها B Nazanin می باشد خواهشمندیم قبل از نمایش اسلایدها  
به نصب Font مذکور که در CD موجود می باشد اقدام نمایید.

WWW\*PNUeB.COM

Payam Noor University Ebook

**PNUeB**

...کتابخانه الکترونیک پیام نور...

کتابخانہ الکترونیکی **PNUEB**

**WWW.PNUEB.COM**

نام درس: ریاضی عمومی (۲)

تعداد واحد: ۴ واحد

منبع درس: کتاب ریاضی عمومی (۲)

مؤلف: دکتر محمد مهدی ابراهیمی

تہیہ کنندہ: مهدی صحت خواہ

نوع درس: پایہ

ناشر: دانشگاه پیام نور

Payam Noor University E-books

**PNUEB**

## فهرست مطالب:

کتاب حاضر شامل دو قسمت می باشد.

قسمت اول دارای ۵ فصل با عناوین زیر است:

**فصل اول:** صورت های مبهم ، انتگرال های ناسره وفرمول تیلور

که شامل ۳۵ اسلاید می باشد.

**فصل دوم:** دنباله ها و سری های نامتناهی

که شامل ۶۵ اسلاید می باشد.

## فصل سوم: سری های توانی

که شامل ۳۴ اسلاید می باشد.

## فصل چهارم: بردار و هندسه تحلیلی

که شامل ۴۷ اسلاید می باشد.

## فصل پنجم: آشنایی با جبر خطی

که شامل ۷۱ اسلاید می باشد .



قسمت دوم شامل ۴ فصل با عناوین زیر است.

**فصل ششم:** توابع برداری

که شامل ۳۸ اسلاید می باشد.

**فصل هفتم:** توابع چند متغیره

که شامل ۸۱ اسلاید می باشد.

**فصل هشتم:** انتگرالهای چند گانه

که شامل ۷۹ اسلاید می باشد.

**فصل نهم :** مباحثی در آنالیز برداری

که شامل ۲۸ اسلاید می باشد.

# فصل اول

صورت های مبهم ، انتگرال های ناسره و فرمول تیلور

## مقدمه و اهداف کلی:

در این فصل ابتدا دستور هوپیتال را برای محاسبه حد توابع و سپس

انتگرال های ناسره را یاد آوری می کنیم. در پایان فرمول تیلور را برای

محاسبه مقادیر تقریبی توابعی مانند توابع لگاریتمی، مثلثاتی و... با استفاده

از توابع چند جمله ای ها معرفی می کنیم، و مقدار تقریبی اعدادی

مانند  $e, \pi, \sin 61^\circ$  را با دقت مورد نظر محاسبه می کنیم.

## هدفهای دقیق آموزشی

از خواننده انتظار می رود پس از مطالعه و یادگیری مطالب این فصل بتواند:

(۱) صورتهای مبهم  $\frac{0}{0}$  ,  $\frac{\infty}{\infty}$  ,  $0 \cdot \infty$  ,  $\infty - \infty$  ,  $0^0$  را تشخیص دهد.

(۲) حد عبارت های به صورت های مبهم را تعیین کند.

(۳) انتگرالهای ناسره را تشخیص دهد و همگرایی و یا واگرایی انتگرالهای ناسره

در حد مثالها و تمرین های این فصل را تعیین کند.

(۴) چند جمله ای های تیلور و مک لورن توابع را بنویسد.

(۵) با استفاده از چند جمله ای های تیلور و مک لورن مقادیر تقریبی توابع

لگاریتمی ، نمایی ، مثلثاتی و از این قبیل را محاسبه کند.

$\frac{\infty}{\infty}$  $\frac{0}{0}$ 

# ۱. اصوات های مبهم

در محاسبه  $\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)}$  هرگاه، هر دو تابع  $f$  و  $g$  به صفر میل کنند

آنگاه می گوئیم  $\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)}$  به صورت مبهم  $\frac{0}{0}$  یا  $\frac{\infty}{\infty}$  است.

در این بخش دستور هویپیتال را برای محاسبه حدود این نوع توابع یادآوری نموده و برای اثبات درستی این دستور، از قاعده کشی

به صورت زیر استفاده می کنیم.

## ۱.۱. قضیه کشی (تعمیم قضیه مقدار میانگین)

اگر توابع  $f$  و  $g$  در فاصله بسته  $[a, b]$ ، پیوسته و در فاصله باز  $(a, b)$

، مشتق پذیر باشند و به ازای جمیع مقادیر  $x$  در  $(a, b)$ ،  $g'(x) \neq 0$

، آنگاه حداقل یک عدد مانند  $c$  در  $(a, b)$  وجود دارد به طوری که:

$$\frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)} = \frac{f'(c)}{g'(c)}$$

**تذکر:** هرگاه  $g(x) = x$ ، آنگاه فرمول کشی به صورت

$$f(b) - f(a) = f'(c)(b - a)$$

تبدیل می شود که همان قضیه مقدار میانگین است.

## ۱. ۱. ۵ دستور هویپتال:

فرض کنید  $c$  عددی در فاصله  $(a, b)$  باشد و توابع  $f$  و  $g$  به ازای هر  $a < x < b$

به جز احتمالاً در  $x = c$  مشتق پذیر باشد. همچنین فرض کنید که در

$(a, b)$ ،  $g'(x) \neq 0$  و در  $x = c$ ،  $\frac{f(x)}{g(x)}$  به صورت  $\frac{0}{0}$  یا  $\frac{\infty}{\infty}$  باشد و

$$\lim_{x \rightarrow c} \frac{f(x)}{g(x)} = 1 \quad \text{یا} \quad \lim_{x \rightarrow c} \frac{f'(x)}{g'(x)} = 1 (\pm \infty)$$

در این صورت  $(\pm \infty)$  یا

گاهی اوقات لازم است که دستور هوپیتال را بیش از یک مرتبه به کار ببریم.

۱. ۱. ۱۰ مثال:

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{e^x + e^{-x} - 2}{1 - \cos 2x} = ?$$

حل:

این عبارت به صورت  $\frac{0}{0}$  در می آید و بنا به دستور هوپیتال ، داریم:

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{e^x + e^{-x} - 2}{1 - \cos 2x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{e^x - e^{-x}}{2 \sin 2x}$$

چون طرف راست به صورت  $\frac{0}{0}$  در می آید مجددا دستور هوپیتال را بکار

می بریم. در نتیجه:

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{e^x + e^{-x} - 2}{1 - \cos 2x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{e^x - e^{-x}}{2 \sin 2x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{e^x + e^{-x}}{4 \cos 2x} = \frac{1}{2}$$

دستور هوییتال برای حدود در بی نهایت نیز صادق است.

۱. ۱. ۱۴ مساله نمونه ای:

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{e^x}{x^2} = ?$$

حل:

حد فوق به صورت  $\frac{\infty}{\infty}$  در می آید.

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{e^x}{x^2} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{e^e}{2x}$$

در نتیجه:

با استفاده مجدد از دستور هوییتال:

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{e^x}{x^2} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{e^e}{2x} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{e^x}{2} = \infty$$



## ۲. صورت های دیگر مبهم

علاوه بر حالت های  $\frac{0}{0}$  و  $\frac{\infty}{\infty}$  صورت های دیگر مبهم عبارتند از:  $0 \times \infty$

$0^0$  ،  $\infty^0$  و  $1^\infty$ . برای حالت  $0 \times \infty$  سعی می کنیم به حالت  $\frac{0}{0}$  یا  $\frac{\infty}{\infty}$  تبدیل کنیم و برای سایر حالت ها از لگاریتم یا از قضیه ،

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{x}\right)^x = e$$

استفاده می کنیم.

## ۱. ۱. ۱. امثال:

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} x^3 \ln x = ?$$

حل:

این عبارت به صورت  $0 \times (-\infty)$  در می آید که ابتدا آن را به صورت تبدیل  $\frac{\infty}{\infty}$

می کنیم و از قاعده هوییتال استفاده می کنیم .

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} x^3 \ln x = \lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{\ln x}{\frac{1}{x^3}} = \frac{\infty}{\infty}$$

بنا به قاعده هوییتال:

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} x^3 \ln x = \lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{\frac{1}{x}}{-\frac{3}{x^4}} = \lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{x^3}{-3} = 0$$

## ۱. ۳ انتگرال ناسره

در درس ریاضی عمومی (۱)، انتگرال معین  $\int_a^b f(x)dx$ ، را تعریف کردیم

و دیدیم که اگر تابع  $f$  در فاصله بسته  $[a, b]$  پیوسته باشد، آنگاه انتگرال

پذیر است. یعنی مقداری متنهایی برای  $\int_a^b f(x)dx$ ، وجود دارد.

در این قسمت انتگرال هایی را بررسی می کنیم که در آنها یا حد و

انتگرال نامتنهایی است یا تابع انتگرال (تابع زیر علامت انتگرال)، در فاصله

بسته  $[a, b]$  دارای یک یا چند نقطه ناپیوستگی نامتنهایی است.

این نوع انتگرال ها را انتگرال های ناسره می نامیم.

### ۱. ۳. ۴ تعریف:

فرض کنیم تابع  $f$  در فاصله  $[a, +\infty)$  پیوسته باشد در این صورت انتگرال

ناسره  $\int_a^{\infty} f(x) dx$  به صورت زیر تعریف می شود:

$$\int_a^{\infty} f(x) dx = \lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x) dx$$

\* اگر حد فوق وجود داشته باشد انتگرال ناسره را همگرا و در

غیر این صورت آن را واگرا می نامیم.

### ۱. ۳. ۸ مثال:

همگرایی یا واگرایی  $\int_{-\infty}^1 e^x dx$  را تعیین کنید.

حل:

بنا به تعریف ، می نویسیم:

$$\begin{aligned}\int_{-\infty}^1 e^x dx &= \lim_{t \rightarrow -\infty} \int_t^1 e^x dx \\ &= \lim_{t \rightarrow -\infty} e^x \Big|_t^1 = \lim_{t \rightarrow -\infty} (e - e^t) = e - 0 = e\end{aligned}$$

بنابراین  $\int_{-\infty}^1 e^x dx$  به عدد  $e$  همگرا است.

★ اگر فاصله انتگرالگیری  $(-\infty, +\infty)$  باشد، انتگرال ناسره  $f$  روی این

فاصله را با  $\int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx$  نمایش داده و آن را به صورت زیر تعریف می کنیم:

۱. ۳. ۱۰ تعریف:

فرض کنیم تابع  $f$  در فاصله  $(-\infty, +\infty)$  پیوسته بوده و  $a$  عددی دلخواه

باشد، آنگاه انتگرال ناسره  $\int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx$  را به صورت

$$\int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx = \int_{-\infty}^a f(x) dx + \int_a^{+\infty} f(x) dx$$

تعریف می کنیم.

\* انتگرال  $\int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx$  را همگرا می گوئیم اگر هر دو انتگرال ناسره

طرف راست تساوی همگرا باشد. در غیر این صورت، یعنی اگر حداقل

یکی از این دو انتگرال واگرا باشد،  $\int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx$  را واگرا می نامیم.

ثابت می شود که:

(۱) تعریف به انتخاب  $a$  بستگی ندارد.

(۲)  $\int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx$  لزوماً برابر  $\lim_{t \rightarrow \infty} \int_{-t}^t f(x) dx$  نیست.

### ۱.۳.۱ مثال:

آیا انتگرال ناسره  $\int_{-\infty}^{\infty} \frac{dx}{1+x^2}$  همگرا است یا واگرا؟

حل:

$$\int_{-\infty}^{\infty} \frac{dx}{1+x^2} = \int_{-\infty}^0 \frac{dx}{1+x^2} + \int_0^{\infty} \frac{dx}{1+x^2}$$

بنا به تعریف داریم:

انتگرال های ناسره طرف راست را محاسبه می کنیم:

$$\int_0^{\infty} \frac{dx}{1+x^2} = \lim_{t \rightarrow \infty} \operatorname{tg}^{-1} x \Big|_0^t = \lim_{t \rightarrow \infty} (\operatorname{tg}^{-1} t - \operatorname{tg}^{-1} 0) = \frac{\pi}{2} - 0 = \frac{\pi}{2}$$

به همین ترتیب  $\int_{-\infty}^0 \frac{dx}{1+x^2} = \frac{\pi}{2}$  در نتیجه:

$$\int_{-\infty}^{\infty} \frac{dx}{1+x^2} = \frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2} = \pi$$



## ۱. انتگرال ناسره نوع ۲

در این بخش حالتی از انتگرال های معین  $\int_a^b f(x) dx$  را بررسی

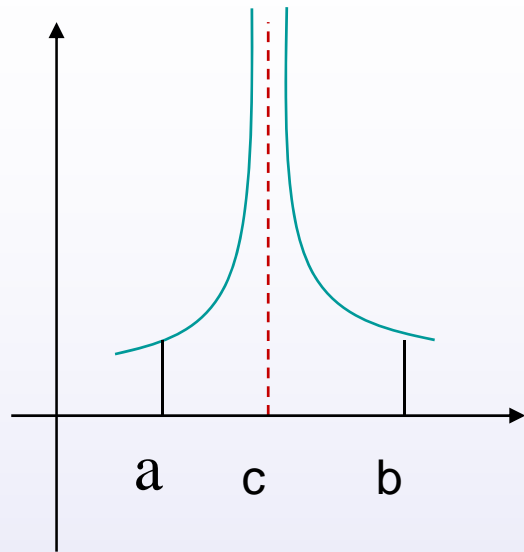
می کنیم ، که در آن تابع  $f$  به ازای عددی مانند  $c$  در فاصله بسته

$[a, b]$  دارای ناپیوستگی نامتناهی باشد . این نوع انتگرال را نیز

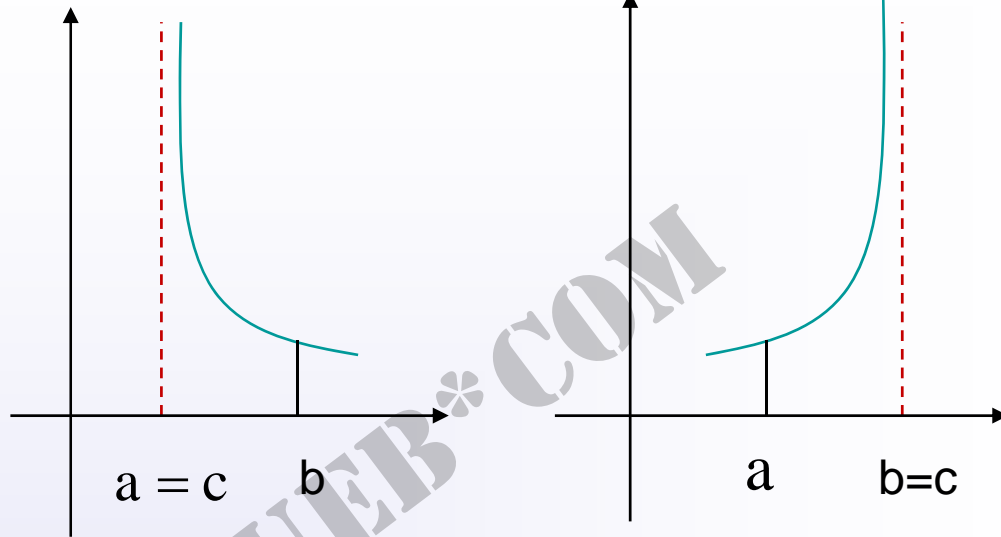
انتگرال ناسره می نامیم.

در این جا بر حسب اینکه  $c=b$  ،  $c=a$  یا  $a < c < b$  ، سه حالت رخ

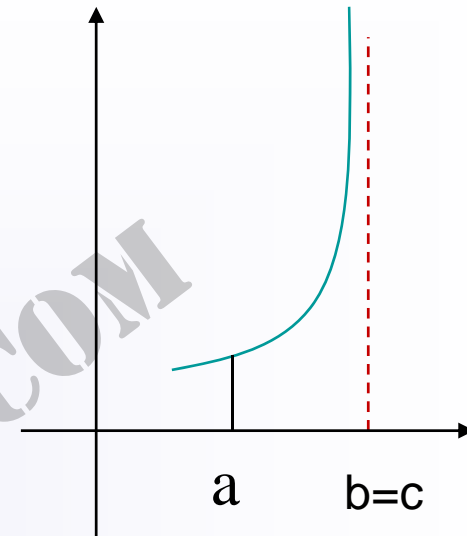
می دهد:



(پ)



(ب)



(الف)

در هر یک از حالت های فوق انتگرال های ناسره را تعریف می کنیم.

## ۴.۱.۱ تعریف :

فرض کنیم تابع  $f$  در فاصله  $[a, b]$  پیوسته باشد، و

$$\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = \pm \infty$$

در این صورت تعریف می‌کنیم:

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{t \rightarrow b^-} \int_a^t f(x) dx$$

\* اگر حد فوق وجود داشته باشد، انتگرال ناسره  $\int_a^b f(x) dx$

را همگرا، و درغیراین صورت، آن را واگرا می‌گوئیم.

## ۱. ۴. ۲ مثال:

همگرایی یا واگرایی  $\int_{-1}^0 \frac{dx}{x^2}$  را تعیین کنید.

حل:

تابع  $y = \frac{1}{x^2}$  در  $[-1, 0)$  پیوسته است، و  $\lim_{x \rightarrow 0^-} \frac{1}{x^2} = \infty$  بنا به

تعریف داریم:

$$\int_{-1}^0 \frac{dx}{x^2} = \lim_{t \rightarrow 0^-} \int_{-1}^t \frac{dx}{x^2}$$

$$= \lim_{t \rightarrow 0^-} \left( -\frac{1}{x} \right) \Big|_{-1}^t = \lim_{t \rightarrow 0^-} \left( -\frac{1}{t} - 1 \right) = \infty$$

در نتیجه انتگرال داده شده واگرا است.

## ۱ . ۴ . ۷ : تعریف :

(a, b) فرض کنید تابع  $f$  به ازای عددی مانند  $c$  در فاصله باز دارای ناپیوستگی نامتناهی بوده ولی در بقیه نقاط  $[a, b]$  پیوسته باشد .

آنگاه تعریف می کنیم:

$$\int_a^b f(x)dx = \int_a^c f(x)dx + \int_c^b f(x)dx$$

\* این انتگرال ناسره تنها وقتی همگرا است که هر دو انتگرال طرف راست

همگرا باشند.

### ۱. ۴. ۹ مثال:

مقدار انتگرال ناسره  $\int_{-1}^1 \frac{dx}{x^2}$  را در صورت وجود پیدا کنید.

حل:

تابع  $y = \frac{1}{x^2}$  در  $x=0$  دارای ناپیوستگی نامتناهی است، و در بقیه

نقاط  $[-1, 1]$  پیوسته است. پس بنا به تعریف می نویسیم:

$$\int_{-1}^1 \frac{dx}{x^2} = \int_{-1}^0 \frac{dx}{x^2} + \int_0^1 \frac{dx}{x^2}$$

نیز واگراست در نتیجه  $\int_{-1}^1 \frac{dx}{x^2}$  واگراست در نتیجه  $\int_{-1}^0 \frac{dx}{x^2}$  نیز واگراست.

★ از قضیه زیر در تعیین همگرایی یا واگرایی انتگرال های ناسره

استفاده می کنیم.

### ۱.۴.۱۰ آزمون مقایسه:

فرض کنیم  $f$  و  $g$  ، دو تابع پیوسته در  $[a, \infty)$  باشند و به ازای هر  $x \geq a$

$$0 \leq f(x) \leq g(x)$$

(الف) اگر  $\int_a^{\infty} g(x) dx$  همگرا باشد آنگاه  $\int_a^{\infty} f(x) dx$  نیز همگرا است.

(ب) اگر  $\int_a^{\infty} g(x) dx$  واگرا باشد آنگاه  $\int_a^{\infty} f(x) dx$  نیز واگرا است.

## ۱.۴.۱ مثال:

همگرایی یا واگرایی انتگرال  $\int_1^{\infty} \frac{x^2 dx}{\sqrt{x^8 + 1}}$  را بررسی کنید.

حل:

چون:

$$0 \leq \frac{x^2}{\sqrt{x^8 + 1}} < \frac{x^2}{\sqrt{x^8}} = \frac{1}{x^2}$$

و چون  $\int_1^{\infty} \frac{dx}{x^2}$  همگراست پس بنا به آزمون مقایسه

$$\int_1^{\infty} \frac{x^2 dx}{\sqrt{x^8 + 1}}$$

نیز همگراست.



## ۱. ۵ فرمول تیلور

توابع چند جمله ای ساده ترین توابع از نظر انجام محاسبات می باشند زیرا مقادیر آنها را تنها با انجام اعمال جمع و ضرب اعداد حقیقی می توان تعیین کرد در حالی که پیدا کردن مقادیر توابع غیر جبری یا جبری پیچیده، مانند  $e^x$  و  $\ln x$  و  $\sin x$  و  $\sqrt{x}$  و غیره، مشکلتر است. در این بخش فرمول مهمی منسوب به ریاضیدان انگلیسی، بروک تیلور را برای محاسبه مقادیر توابع معمولی بیان می کنیم.

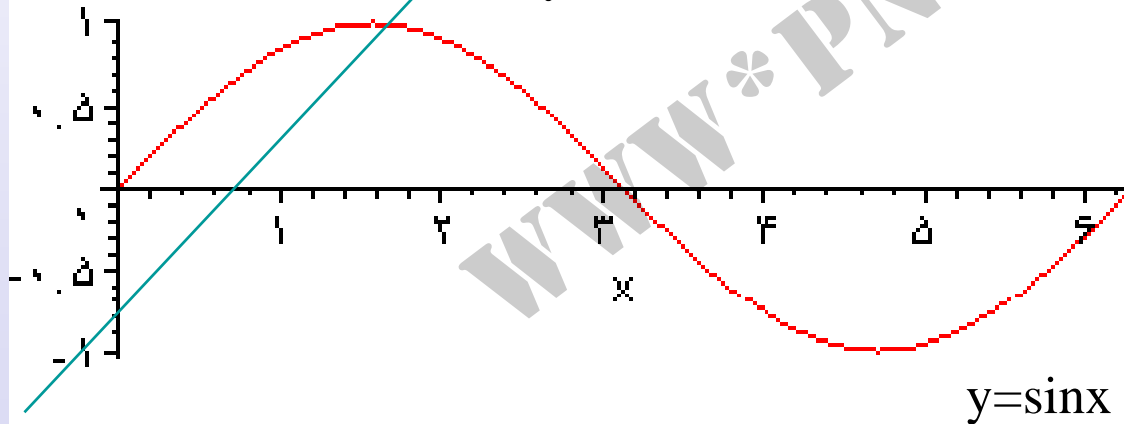
## ۱. ۵. امثال:

با استفاده از معادله خط مماس بر نمودار  $f(x) = \sin x$  در  $x=0$ ، یک مقدار

تقریبی برای  $\sin \frac{7\pi}{36}$  پیدا کنید.

حل:

قسمتی از نمودار  $f(x) = \sin x$ ، و خط مماس در  $(0,0)$  را در نظر می‌گیریم:



ضریب زاویه این خط

$$f'(x)|_{x=0} = \cos x|_{x=0} = 1$$

و معادله خط مماس  $y=x$  می باشد.

از بحث مشتق می دانیم که خط مماس بر نمودار یک تابع مانند  $f$ ، در نقطه

$(a, f(a))$  مقدار تابع را به ازای مقادیر نزدیک به تقریباً می کند.

بنابراین به ازای مقادیر  $x$  نزدیک به ۰، داریم:

$$\sin x \approx x$$

در نتیجه:

$$\sin \frac{7\pi}{36} \approx \frac{7\pi}{36} \approx 0.6109$$

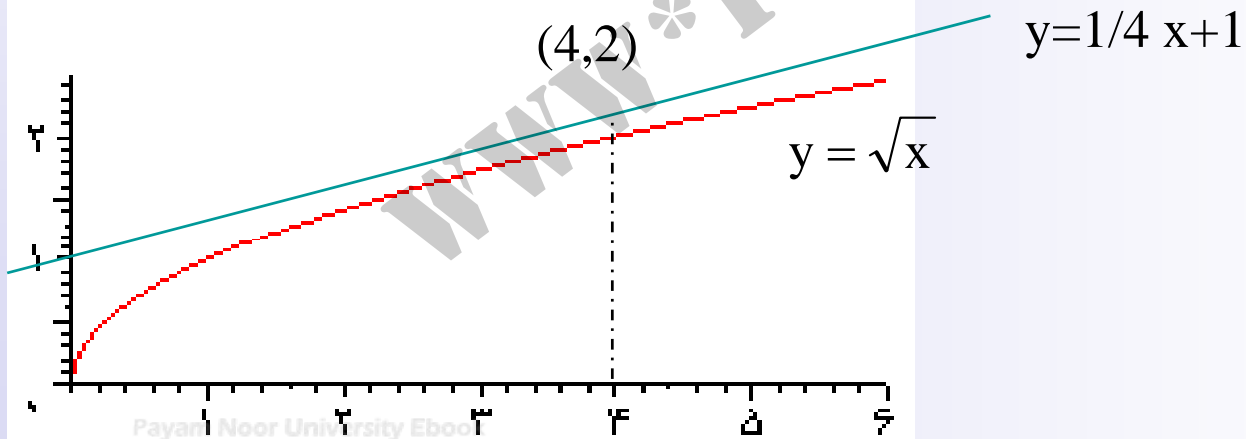
## ۱. ۵. ۲ مثال:

یک مقدار تقریبی برای  $\sqrt{4/01}$  پیدا کنید.

حل:

تابع  $f(x) = \sqrt{x}$  در نظر می‌گیریم داریم:  $f(4) = \sqrt{4} = 2$

نمودار تابع و خط مماس بر آن را در نقطه  $(4, 2)$  رسم کرده ایم:



معادله خط مماس در نقطه (۲و۴) عبارتست از:

$$y = \frac{1}{4}x + 1$$

چون خط مماس مقدار تابع را در  $x=4$  تقریب می کند ، یعنی به ازای

مقادیر  $x$  نزدیک به ۴ ،  $\sqrt{x} \approx \frac{1}{4}x + 1$  پس:

$$\sqrt{4/01} \approx \frac{1}{4}(4/01) + 1 = 2/0025$$

## ۱.۵.۴ تعریف:

فرض کنیم  $f$  یک تابع باشد، به طوری که مشتق های اول تا  $n$  ام آن در  $x=a$  موجود باشند. چند جمله ای

$$P_n(x) = f(a) + \frac{f'(a)}{1!}(x-a) + \frac{f''(a)}{2!}(x-a)^2 + \dots + \frac{f^{(n)}(a)}{n!}(x-a)^n$$

را چند جمله ای  $n$ ام تیلور  $f$  حول  $a$  می نامیم.

\* هرگاه  $a=0$  را این صورت:

$$P_n(x) = f(0) + \frac{f'(0)}{1!}(x) + \frac{f''(0)}{2!}(x)^2 + \dots + \frac{f^{(n)}(0)}{n!}(x)^n$$

را چند جمله ای مک لورن  $n$ ام تابع  $f$  می نامند.

## ۱. ۵. ۵ مثال:

چند جمله ای  $n$  ام مک لورن تابع  $f(x) = e^x$ ، و فرمولی برای  $P_n(1)$  بیابید.

سپس  $P_5(1)$  را محاسبه کنید.

حل:

به ازای هر عدد طبیعی  $x$ ،

$$\begin{cases} f^{(n)}(x) = e^x \\ f^{(n)}(0) = e^0 = 1 \end{cases}$$

بنابراین:

$$\begin{aligned} P_n(x) &= f(0) + \frac{f'(0)}{1!}x + \frac{f''(0)}{2!}x^2 + \dots + \frac{f^{(n)}(0)}{n!}x^n \\ &= 1 + x + \frac{x^2}{2!} + \dots + \frac{x^n}{n!} \end{aligned}$$

در نتیجه:

$$P_n(x) = 1 + 1 + \frac{1}{2!} + \frac{1}{3!} + \dots + \frac{1}{n!}$$

حال:

$$P_5(x) = 1 + 1 + \frac{1}{2!} + \frac{1}{3!} + \frac{1}{4!} + \frac{1}{5!}$$

$$= 1 + 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{6} + \frac{1}{24} + \frac{1}{120} = \frac{163}{60} \approx 2.71667$$

از آنجائیکه می خواهیم  $f(x)$  را توسط  $P_n(x)$  تقریب کنیم ، اندازه نزدیکی

$P_5(1)$  را به  $f(1)$  تعیین می کنیم . مقدار  $e$  با دقت ۵ رقم اعشار برابر

$2.71828$  است ، لذا مقدار  $e$  را با خطایی حدود  $0.002$  تقریب کرده ایم .



## ۱.۵.۱۰ قضیه تیلور

I فرض کنیم  $f$  یک تابع و  $n$ ، عددی طبیعی باشد به طوری که  $f^{(n+1)}(x)$  در

فاصله وجود داشته باشد. اگر  $a$  و  $b$  دو عدد متفاوت در  $I$  باشد آنگاه عددی

مانند  $z$  بین  $a$  و  $b$ ، وجود دارد به طوری که:

$$f(b) = f(a) + \frac{f'(a)}{1!}(b-a) + \frac{f''(a)}{2!}(b-a)^2 + \dots$$

$$+ \frac{f^{(n)}(a)}{n!}(b-a)^n + \frac{f^{(n+1)}(z)}{(n+1)!}(b-a)^{n+1}$$

Payam Noor University Ebook

**PNU**web

هرگاه  $n=0$ ، فرمول بالا به صورت  $f(b) = f(a) + f'(a)(b-a)$

تبدیل می شود که همان قضیه مقدار میانگین است.

این مطلب نشان می دهد که قضیه تیلور تعمیمی از قضیه مقدار میانگین است. با قرار دادن  $x$  به جای  $b$ ، در قضیه تیلور خواهیم داشت:

$$P_n(x) = f(a) + \frac{f'(a)}{1!}(x-a) + \frac{f''(a)}{2!}(x-a)^2 + \dots \\ + \frac{f^{(n)}(a)}{n!}(x-a)^n + \frac{f^{(n+1)}(a)}{(n+1)!}(x-a)^{n+1}$$

که در آن  $z$  بین  $a$  و  $x$ ، است این فرمول را فرمول تیلور با باقیمانده حول  $a$  و

$$r_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(z)}{(n+1)!} (x-a)^{n+1}$$

را صورت لاگرانژی باقیمانده می نامیم.

اگر مقدار  $r_n(x)$  کوچک باشد، آنگاه مقدار  $f(x)$ ، به ازای مقادیر  $x$  نزدیک

به  $a$  را می توان توسط چند جمله ای  $n$ ام تیلور  $f$  در  $a$  تقریب کرد.

یعنی وقتی  $x$ ، نزدیک به  $a$  است،  $f(x) \approx P_n(x)$

★ چون  $|f(x) - P_n(x)| = |r_n(x)|$ ، خطای حاصل از تقریب کردن  $f(x)$

توسط  $P_n(x)$  کمتر از  $|r_n(x)|$  است.

## 1. 5. 13 مثال:

خطای محاسبه مقدار تقریبی  $e$  ، توسط  $P_5(1)$  را تعیین کنید.

حل:

قبلادیدیم که:

$$e \approx P_5(1) \approx 2/71667$$

حال

$$r_n(x) = \frac{f^6(z)}{6!} x^6 = \frac{e^6}{6!} x^6$$

پس  $r_n(1) = \frac{e^z}{6!}$  که در آن  $0 < z < 1$  ، پس  $0 < e^z < e < 3$  از آنجا

$$\left| \frac{e^z}{6!} \right| < \frac{3}{6!} \approx 0/006$$

پس خطای محاسبه مقدار  $e$  کمتر از  $0/06$  است.

# فصل دوم

## دنباله و سری های نامتناهی

مقدمه و هدف کلی

در بخش ۱.۵ چند جمله ای های تیلور را برای تخمین مقادیر توابع و لذا

مقادیر اعدادی مانند  $e$ ،  $\ln 2$ ،  $\sin \frac{7\pi}{36}$  و غیره را به کار بردیم. به

عنوان مثال از عبارت

$$1 + 1 + \frac{1}{2!} + \frac{1}{3!} + \dots + \frac{1}{n!}$$

برای تخمین عدد  $e$ ، استفاده کردیم و دیدیم که با افزایش  $n$ ، می توان مقدار

تقریبی  $e$ ، را با هر درجه از دقت مورد نیاز محاسبه کرد.

★ بنابراین به مجموع های نامتناهی نیاز داریم.

در این بخش مجموع های نامتناهی و یا سری ها را مورد مطالعه قرار می دهیم .

برای مطالعه سری های نامتناهی ، به مفهوم دنباله احتیاج داریم. بنابراین

ابتدا دنباله و خواص آن را مورد بحث قرار داده و سپس مفهوم سری ها

را بیان می کنیم.

## هدف های دقیق آموزشی

از خواننده انتظار می رود پس از مطالعه و یادگیری مطالب این فصل بتواند:

- ۱) همگرایی یا واگرایی دنباله ها را تعیین کند
- ۲) دنباله مجموعه های جزئی سریها را بنویسد.
- ۳) آزمونهای داده شده برای تعیین همگرایی یا واگرایی سریها را به کار ببرد.
- ۴) مجموع برخی از سریهای همگرا را محاسبه کند.
- ۵) اعداد اعشاری را به صورت کسر متعارفی بنویسد.
- ۶) تعیین کند که یک سری همگرای مطلق ، همگرای مشروط ، یا واگراست.

## ۲. 1 دنباله نامتناهی

به طور ساده ، هر فهرست مرتب (از اعداد حقیقی) مانند

$$a_1, a_2, \dots, a_n$$

$$a_1, a_2, a_3, \dots, a_n, \dots$$

را یک دنباله (از اعداد حقیقی) می نامیم .

$a_k$  را عضو یا جمله  $k$ ام ، این دنباله می گوئیم. 

دنباله اول را که دارای تعدادی متناهی عضو است، یک دنباله متناهی می نامیم.

سه نقطه آخر دنباله دوم به این معنی است که این دنباله دارای بی نهایت

عضو است چنین دنباله را یک دنباله نامتناهی می گوئیم.



## ۲. ۱. ۱. تعریف:

هر دنباله (نامتناهی) از اعداد حقیقی تابعی مانند  $f : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}$  از مجموعه

اعداد طبیعی به مجموعه اعداد حقیقی است. اعداد متعلق به برد دنباله  $f$  را

می توان به صورت فهرست مرتب بی پایان

$$f(1), f(2), f(3), \dots, f(n), \dots$$

نوشت. ولی متداول است که از نماد اندیس دار به جای نماد تابعی استفاده

شود، و فهرست بالا را به صورت

$$f_1, f_2, f_3, \dots, f_n, \dots$$

یا

$$a_1, a_2, a_3, \dots, a_n, \dots$$

نمایش می دهد.

که در آن به ازای هر عدد طبیعی  $n$ ،

$$a_n = f_n = f(n)$$

$$N_0 = \{n \in \mathbb{Z} \mid n \geq 0\}$$

\* گاهی دامنه متغیر یک دنباله را مجموعه

یا  $N_m = \{n \in \mathbb{N} \mid n \geq m\}$  را نظر می گیریم .

به عنوان مثال دنباله  $1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3!} + \dots + \frac{1}{n!}$  تابع  $f: N_0 \rightarrow \mathbb{R}$

با تعریف  $f(n) = \frac{1}{n!}$  است.

۲. ۱. ۲ تذکر:

یک دنباله را معمولا وقتی تنها با ذکر چند جمله اول آن نشان می دهیم.

که جمله عمومی آن مشخص باشد .

## همگرایی دنباله ها

برخی از دنباله های  $(a_n)$  دارای این خاصیت هستند که وقتی  $n$  ، بی کران افزایش می یابد ، جمله های  $a_n$  به عددی مانند  $L$  ، نزدیک و نزدیک تر می شوند. به عبارت دیگر ، تفاضل  $|a_n - L|$  به صفر نزدیک و نزدیک تر می شوند .

به عنوان مثال ، دنباله  $(a_n)$  با  $a_n = 2 + \left(-\frac{1}{2}\right)^n$  در نظر می گیریم ، ملاحظه

می شود که وقتی  $n$  ، افزایش می یابد جمله های این دنباله به عدد ۲

نزدیک تر می شوند. در این صورت گوئیم حد این دنباله برابر ۲ است ، و.

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left[ 2 + \left(-\frac{1}{2}\right)^n \right] = 2$$

می نویسیم:

## ۲. ۱. ۴ تعریف:

عدد  $L$ ، را حد دنباله  $(a_n)$  می نامیم اگر متناظر با هر  $\varepsilon > 0$ ، عددی طبیعی

مانند  $M$ ، وجود داشته باشد ، به طوری که اگر  $n \geq M$  آنگاه  $|a_n - L| < \varepsilon$

در این صورت می نویسیم:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L$$

\* اگر چنین عدد  $L$ ، یعنی  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n$  وجود داشته باشد، دنباله را  $(a_n)$

همگرا و در غیر این صورت آن را واگرا می گوئیم.

تعریف:

$\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L$  بسیار شبیه تعریف  $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = L$  است که در

درس ریاضی عمومی (۱) بررسی کردیم. از این رو، بسیاری از قضیه های

حد توابع در  $\infty$  برای حد دنباله ها نیز صادق است.

مثلا، حد یک دنباله، در صورت وجود یکتا است. و سایر قضیه های

دیگر که نمونه هایی را بعدا ذکر خواهیم کرد.

## ۲. ۱. ۵ قضیه:

**(الف)** فرض کنیم  $(a_n)_{n=m}^{\infty}$  یک دنباله و  $f$  تابعی باشد که به ازای هر  $n \geq m$  ،

$$\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L \quad \text{و} \quad \lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = L \quad \text{اگر} \quad f(n) = a_n \quad \text{همگرا است،}$$

اگر  $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = \pm\infty$  آنگاه  $(a_n)$  واگراست و  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = \pm\infty$  بنابراین

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f(n) = \lim_{x \rightarrow \infty} f(x)$$

**(ب)** اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L$  و  $g$  تابعی باشد که در  $L$  ، پیوسته است. آنگاه:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} g(a_n) = g(L)$$

## ۲. ۱. ۶ قضیه:

اگر  $(a_n)$  و  $(b_n)$  دو دنباله باشند، و  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L$  و  $\lim_{n \rightarrow \infty} b_n = M$  آنگاه:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} (a_n \pm b_n) = L \pm M \quad (۱)$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} (a_n b_n) = LM \quad (۲)$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left( \frac{a_n}{b_n} \right) = \frac{L}{M} \quad (۳)$$

به شرط آنکه  $M \neq 0$  و به ازای هر  $n$ ،  $b_n \neq 0$

## ۲. ۱. ۷ قضیه:

(۱) اگر به ازای هر  $n$ ،  $a_n = c$ ، یعنی،  $(a_n) = c, c, \dots, c, \dots$  آنگاه:  $\lim_{n \rightarrow \infty} c = c$

(۲) اگر  $c$  عددی حقیقی و  $k$  عددی مثبت باشد، آنگاه:  $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{c}{n^k} = 0$

## ۲. ۱. ۸ مثال:

رایبدا کنید.  $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{3n}{7n + 3}$

حل:

صورت و مخرج را بر  $n$ ، تقسیم کرده و قضیه های حدی را به کار می بریم:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{3n}{7n + 3} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{3}{7 + \frac{3}{n}} = \frac{3}{7}$$



## ۲. ۱. ۹ مثال:

نشان دهید که به ازای  $|r| > 1$  و  $r = -1$  دنباله  $(r^n)$  واگرا است. و به ازای

همه مقادیر دیگر  $r$  این دنباله همگرا است و داریم:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} r^n = \begin{cases} 1 & r = 1 \\ 0 & |r| < 1 \end{cases}$$

حل:

نخست مقادیر  $r \geq 0$  در نظر می‌گیریم. فرض می‌کنیم  $f(x) = r^x$  داریم:

$$\lim r^n = \begin{cases} 0 & 0 \leq r < 1 \\ 1 & r = 1 \\ \infty & r > 1 \end{cases}$$

بنابراین:

لذا  $(r^n)$  به ازای  $r > 1$ ، واگرا و به ازای  $0 \leq r \leq 1$  همگرا است.

حال  $r < 0$ ، را در نظر می‌گیریم :

اگر  $r = -1$ ، آنگاه  $(r^n)$  برابر دنباله  $((-1)^n)$  که به صورت  $-1, 1, -1, 1, -1, \dots$

می‌باشد، که دارای حد نیست پس دنباله  $(r^n)$  واگرا است.

اگر  $r \neq -1$  آنگاه  $|r^n| = |r|^n$  و

$$\lim_{n \rightarrow \infty} |r^n| = \lim_{n \rightarrow \infty} |r|^n = \begin{cases} 0 & -1 < r < 0 \\ \infty & r < -1 \end{cases}$$

در نتیجه به ازای  $-1 < r < 0$ ، و  $\lim_{n \rightarrow \infty} r^n = 0$  و به ازای  $r < -1$ ، این حد وجود ندارد.

دنباله  $(r^n)$  را یک دنباله هندسی با قدرنسبت  $r$ ، می‌نامیم.

## ۲. ۱. ۱۷ قضیه ساندویچ

فرض کنیم  $(a_n)$   $(b_n)$   $(c_n)$  سه دنباله باشند به طوری که به ازای هر  $n$  ،

$$\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L = \lim_{n \rightarrow \infty} c_n \quad \text{اگر } a_n \leq b_n \leq c_n$$

آنگاه:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} b_n = L$$

## ۲. ۱. ۱۹ مثال:

$$\text{نشان دهید که } \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\ln n}{n} = 0$$

حل:

با استفاده از دستور هوییتال نیز می توان این حد را حساب کرد. در این

جا می خواهیم از قضیه ساندویچ استفاده کنیم. داریم:

$$\ln n = \int_1^n \frac{1}{t} dt \leq \int_1^n \frac{1}{\sqrt{t}} dt = 2(\sqrt{n} - 1) \leq 2\sqrt{n}$$

بنابراین:

$$0 \leq \frac{\ln n}{n} \leq \frac{2\sqrt{n}}{n} = \frac{2}{\sqrt{n}}$$

چون  $\lim_{n \rightarrow \infty} 0 = 0$  و  $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{2}{\sqrt{n}} = 0$  پس بنا به قضیه ساندویچ:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\ln n}{n} = 0$$

## ۲. ۱. ۲۲ قضیہ

اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} |a_n| = 0$ ، آنگاہ  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$

## ۲. ۱. ۲۳ مثال:

ہر گاہ  $a_n = (-1)^{n+1} \frac{1}{n}$ ، نشان می دہیم کہ  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$

حل:

چون  $\lim_{n \rightarrow \infty} |a_n| = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} = 0$  پس:  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$

## \* توجه:

همان طور که متوجه شده اید تعیین همگرایی یا واگرایی یک دنباله با استفاده مستقیم از تعریف حد دنباله ها کار دشواری است. خوشبختانه آزمون های ساده ای برای تعیین همگرایی یا واگرایی برخی از دنباله ها وجود دارند.

این آزمون ها معمولا همگرایی یا واگرایی دنباله ها را بدون محاسبه حد آنها مشخص می کنند.

## ۲. ۱. ۲۴ تعریف:

دنباله  $(a_n)$  را کراندار می گوئیم اگر عددی مانند  $M$  وجود داشته باشد ،

$$|a_n| \leq M \quad \text{به طوری که به ازای هر } n$$

به عنوان مثال هر یک از دنباله های  $\left(1 + \frac{1}{9^n}\right)^n$  و  $\left(\frac{3n}{7n+3}\right)$

کراندار هستند. ولی دنباله  $((-1)^n n)$  کراندار نیست.

★ قضیه زیر نشان می دهد که دنباله های همگرا ، کراندار هستند . به عبارت

دیگر دنباله هایی که کراندار نباشند ، واگرا هستند .

۲. ۱. ۲۵ قضیه

(الف) اگر  $(a_n)$  همگرا باشد ، آنگاه  $(a_n)$  کراندار است.

(ب) اگر  $(a_n)$  کراندار نباشد، آنگاه  $(a_n)$  واگرا است.

✍ توجه کنید که نمی توان نتیجه گرفت که همه دنباله های کراندار همگرا

هستند. مثلا دنباله های کراندار  $(-1)^n$  و  $\left(\frac{1 - (-1)^n}{n}\right)$  همگرا نیستند.



## ۲.۱.۲۶ تعریف:

دنباله  $(a_n)$  را **یکنوا** می گوئیم ، اگر یکی از دو حالت زیر رخ دهد:

**(الف)** به ازای هر  $n$ ،  $a_{n+1} \geq a_n$  یعنی  $a_1 \leq a_2 \leq \dots \leq a_n \leq \dots$

**(ب)** به ازای هر  $n$ ،  $a_{n+1} \leq a_n$  یعنی  $a_1 \geq a_2 \geq \dots \geq a_n \geq \dots$

\* دنباله (الف) را **یکنوای غیر کاهشی** و دنباله (ب) را **یکنوای غیر**

**افزایشی** می گوئیم.

## ۲. ۱. ۲۷ قضیه

هر دنباله کراندار و یکنوا همگرا است.

## ۲. ۱. ۲۸ مثال:

نشان می دهیم که دنباله  $\left(\frac{1}{\sqrt{n}}\right)$  همگرا است.

حل:

به ازای  $n \geq 1$  داریم  $0 < \frac{1}{\sqrt{n}} \leq 1$  پس  $\left(\frac{1}{\sqrt{n}}\right)$  کراندار است.

یا  $\frac{1}{\sqrt{n}} > \frac{1}{\sqrt{n+1}}$  یعنی دنباله کاهشی است. در نتیجه  $a_n > a_{n+1}$

بنا به قضیه بالا دنباله  $\left(\frac{1}{\sqrt{n}}\right)$  همگرا است.

## ۲.۲ سری های نامتناهی

روشن است که تعدادی متناهی عدد را می توانیم با هم جمع کنیم  
و حاصل یک عدد است در این بخش می خواهیم این عمل را به تعدادی  
نامتناهی عدد تعمیم بدهیم.

### ۱.۲.۲ تعریف

هر عبارت به صورت

$$a_1 + a_2 + a_3 + \dots + a_n + \dots$$

را یک سری نامتناهی (یا بطور ساده یک سری) می نامیم. با استفاده

از نماد سیگما، سری فوق را به صورت های ساده زیر نمایش می دهیم:

$$\sum a_n \quad \text{یا} \quad \sum_{n=1}^{\infty} a_n$$

هر یک از اعداد  $a_1$  را یک جمله این سری نامیده و مجموع های متناهی

$$s_1 = a_1$$

$$s_2 = a_1 + a_2$$

⋮

$$s_n = a_1 + a_2 + \dots + a_n$$

را مجموع های جزئی اول، دوم و  $n$  ام سری  $\sum a_n$  می گوئیم.

هم چنین دنباله  $(s_n) = s_1, s_2, \dots, s_n, \dots$

را دنباله مجموع های جزئی سری می نامیم.

مانند دنباله ها، گاهی دامنه متغیر  $n$  را  $N_0$  یا  $N_m$  در نظر می گیریم و

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n = a_0 + a_1 + \dots$$

سری های

$$\sum_{n=m}^{\infty} a_n = a_m + a_{m+1} + \dots$$

را مطرح می کنیم.

### ۲.۲.۲ تعریف:

فرض کنیم  $\sum a_n$  یک سری و  $(s_n)$  دنباله مجموع های جزئی آن باشد. در این

صورت اگر دنباله  $(a_n)$  همگرا باشد یعنی  $\lim_{n \rightarrow \infty} s_n = s$  وجود داشته باشد  
سری را همگرا و  $s$  را مجموع یا تعداد آن می نامیم. در غیر این صورت  
سری  $\sum a_n$  را واگرا گوئیم.

$$\sum a_n$$

توجه:

چون حد یک دنباله، در صورت وجود یکتا است پس مجموع یک سری

همگرا نیز یکتا است.

۳.۲.۲ مثال:

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} = e$$

نشان می دهیم که

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} = 1 + 1 + \frac{1}{2!} + \dots + \frac{1}{n!} + \dots$$

حل:

این سری به صورت

است.

جمله های دنباله مجموع های جزئی آن عبارتند از:

$$s_0 = 1$$

$$s_1 = 1 + 1$$

$$s_2 = 1 + 1 + \frac{1}{2!}$$

⋮

و به طور کلی،

$$s_n = 1 + 1 + \frac{1}{2!} + \dots + \frac{1}{n!}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} S_n = \lim_{n \rightarrow \infty} \left( 1 + 1 + \frac{1}{2!} + \dots + \frac{1}{n!} \right) = e$$

پس، چون

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} = e$$

Payam Noor University Ebook

**PNU**eb

## ۷.۲.۲ قضیه:

اگر سری  $\sum a_n$  همگرا باشد آنگاه،  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$

اثبات:

جمله  $n$  ام سری  $\sum a_n$  یعنی  $a_n$  را می توان به صورت

$$\begin{aligned} a_n &= (a_1 + a_2 + \dots + a_n) - (a_1 + a_2 + \dots + a_{n-1}) \\ &= S_n - S_{n-1} \end{aligned}$$

نوشت.

روشن است که اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} S_n = S$  آنگاه  $\lim_{n \rightarrow \infty} S_{n-1} = S$

و در نتیجه،

$$\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = \lim_{n \rightarrow \infty} S_n - \lim_{n \rightarrow \infty} S_{n-1} = S - S = 0$$



نتیجه مهم زیر از قضیه بالا حاصل می شود:

## 8.2.2 آزمون واگرایی

اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n \neq 0$ ، یا اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n$  وجود نداشته باشد آنگاه سری  $\sum a_n$

واگراست. این آزمون را گاهی آزمون جمله  $n$  ام نیز می گویند. این آزمون

بلافاصله نشان می دهد که سری های زیر واگرا هستند:

$$\sum_{n=1}^{\infty} 2^n$$

$$\sum_{n=1}^{\infty} n$$

$$\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n$$

$$\sum_{n=1}^{\infty} n \sin \frac{1}{n}$$

توجه:

آزمون واگرایی بیان می کند که تنها سری هایی ممکن است همگرا

باشند که حد جمله عمومی آنها صفر باشد ولی بیان نمی کند که اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$

آنگاه سری  $\sum a_n$  لزوماً همگراست. یعنی ممکن است  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$  ولی

سری همگرا باشد و ممکن است  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$  ولی سری واگرا باشد.

۹.۲.۲ قضیه:

اگر سری  $\sum a_n$  همگرا باشد، آنگاه متناظر با  $\varepsilon > 0$ ، عدد صحیح  $N$  وجود دارد

به طوری که اگر  $k, l > N$ ، آنگاه  $|s_k - s_l| < \varepsilon$

## ۱۰.۲.۲ مثال:

ثابت می کنیم که سری زیر واگراست:  $\sum \frac{1}{n} = 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n} + \dots$

حل:

اگر  $n > 1$  آنگاه

$$\begin{aligned} S_{2n} - S_n &= \left(1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n} + \frac{1}{n+1} + \dots + \frac{1}{2n}\right) \\ &= \left(1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n}\right) \\ &= \frac{1}{n+1} + \frac{1}{n+2} + \dots + \frac{1}{2n} > \frac{1}{2n} + \frac{1}{2n} + \dots + \frac{1}{2n} = \frac{n}{2n} = \frac{1}{2} \end{aligned}$$

اگر سری داده شده همگرا باشد بنابه قضیه قبل به ازای  $\varepsilon = \frac{1}{2}$  باید

داشته باشیم

$$|S_{2n} - S_n| < \frac{1}{2}$$

که چنین نیست یعنی سری بالا واگرا است.

سری  $\sum \frac{1}{n}$  یا سری همساز (یا هارمونیک) می نامیم. توجه کنید که

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} = 0$$

ولی سری  $\sum \frac{1}{n}$  واگراست.

## سری هندسی:

برخی از سری ها صورت ویژه ای دارند که تعیین همگرایی یا واگرایی آنها بسیار آسان است. اینگونه سری ها کاربردهای مهمی نیز دارند.

### ۱.۲.۲ تعریف:

هر سری به صورت  $\sum_{n=1}^{\infty} ar^{n-1} = a + ar + ar^2 + L + ar^{n-1} + L$  را که در آن

$a$  ,  $r$  اعدادی حقیقی هستند ، یک سری هندسی می نامیم.

$a$  را جمله اول و  $r$  را قدر نسبت این سری هندسی می گوئیم.

به عنوان مثال ، سری  $\sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{10}\right)^n = 1 + \frac{1}{10} + \left(\frac{1}{10}\right)^2 + \dots + \left(\frac{1}{10}\right)^n + \dots$

یک سری هندسی با  $a=1$  و  $r = \frac{1}{10}$  است.

\*قضیه زیر نشان می دهد که همگرایی یا واگرایی یک سری

هندسی دقیقاً به قدر نسبت آن بستگی دارد.

## ۲.۲.۲ قضیه:

سری هندسی  $\sum_{n=1}^{\infty} ar^{n-1}$  دارای ویژگی های زیر است:

$$\sum_{n=1}^{\infty} ar^{n-1} = \frac{a}{1-r}$$

(الف) اگر  $|r| < 1$ ، این سری همگرا است و

(ب) اگر  $|r| \geq 1$ ، این سری واگرا است.

## ۲. 2. مثال:

نشان دهید که سری  $\sum_{n=1}^{\infty} \left( \frac{4}{2^n} - \frac{3}{4n^2-1} \right)$  همگرا است و مجموع آن را بیابید.

حل:

$$\sum \frac{4}{2^n} = 4\left(\frac{1}{2}\right) + 4\left(\frac{1}{2}\right)^2 + \dots$$

$$= \frac{4\left(\frac{1}{2}\right)}{1 - \left(\frac{1}{2}\right)} = 4$$

و همچنین  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{2}{4n^2-1} = 1$  با استفاده از قضیه قبل:

$$\sum_{n=1}^{\infty} \left( \frac{4}{2^n} - \frac{2}{4n^2-1} \right) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{4}{2^n} - \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2}{4n^2-1} = 4 - 1 = 3$$



## 2. 2. 24 قضیه:

فرض کنیم سری  $\sum a_n$  واگرا ولی  $\sum b_n$  همگرا باشند آنگاه

**الف)** سری  $\sum (a_n + b_n)$  واگرا است.

**ب)** اگر  $c$  عددی ناصفر باشد آنگاه سری  $\sum ca_n$  واگرا است.

## 2. 2. 25 مثال:

همگرایی یا واگرایی سری های زیر را تعیین کنید.

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{5}{n} \quad (\text{الف}) \quad \sum_{n=1}^{\infty} \left( \frac{5}{n} + \frac{4}{2^n} \right) \quad (\text{ب})$$

حل:

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{5}{n} \quad (\text{الف}) \quad \text{سری } \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \text{ سری همساز و در نتیجه واگرا است بنابراین}$$

نیز واگرا است.

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{4}{2^n} \quad (\text{ب}) \quad \text{سری همگرا است (سری هندسی) سری } \sum_{n=1}^{\infty} \frac{5}{n} \text{ واگراست}$$

$$\sum_{n=1}^{\infty} \left( \frac{5}{n} + \frac{4}{2^n} \right) \quad (\text{پس سری واگرا است.})$$

## 2. 3 سری با جملات نا منفی:

تا کنون برای تعیین همگرایی یک سری ، مجموع آن یعنی  $\lim_{n \rightarrow \infty} S_n$  را پیدا می کردیم برای بسیاری از سری ها ، حتی سری های ساده ایی مانند  $\sum \frac{1}{n^2}$  ،  $\sum \frac{1}{n^3}$  ، پیدا کردن مجموع آنها بسیار مشکل یا غیر ممکن است زیرا در اغلب موارد فرمول فشرده و ساده ای برای  $S_n$  بدست نمی آید. در نتیجه آزمون هایی که همگرایی یک سری  $\sum a_n$  را با استفاده از  $a_n$  تعیین میکنند اهمیت ویژه ای دارند.

در این بخش صرفاً سری هایی را در نظر می گیریم که جمله های آنها نا منفی هستند. آزمون های مهمی در رابطه با همگرایی و اگرایی این نوع سری ها وجود دارند که تعدادی از آنها را ارائه می دهیم. ابتدا قضیه زیر را بیان می کنیم:

## 2.3. قضیه:

فرض کنید  $\sum a_n$  یک سری با جملات نامنفی و  $S_n$  مجموع جزئی  $n$ ام آن باشد، در این صورت  $\sum a_n$  همگرا است اگر و فقط اگر دنباله  $(S_n)$  کراندار باشد.

## آزمون انتگرال:

### 2. 3. مثال:

نشان دهید که سری  $\sum \frac{1}{n}$  واگرا است.

حل:

تابع  $f(x) = \frac{1}{x}$  را به ازای  $x \geq 1$  در نظر می‌گیریم.

با توجه به نمودار، مجموع مساحت‌های مستطیل‌های سایه زده

عبارتست از،

$$1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n} :$$



که برابر است با مجموع جزئی  $n$  ام سری  $\sum \frac{1}{n}$  یعنی

$$S_n = 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n}$$

روشن است که مساحت زیر نمودار تابع  $f$  از 1 تا  $n+1$  کوچکتر از مجموع مساحت های این مستطیل ها است پس،

$$\int_1^{n+1} \frac{1}{x} dx \leq 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n} = S_n$$

با محاسبه این انتگرال داریم:

$$\ln(n+1) \leq 1 + \frac{1}{2} + \dots + \frac{1}{n} = S_n$$

چون  $\lim_{n \rightarrow \infty} (n+1) = \infty$  پس  $(S_n)$  کراندار نیست

در نتیجه سری  $\sum \frac{1}{n}$  واگرا است.

## 2.3.3 مثال:

نشان می دهیم که سری  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2}$  همگرا است.

حل:

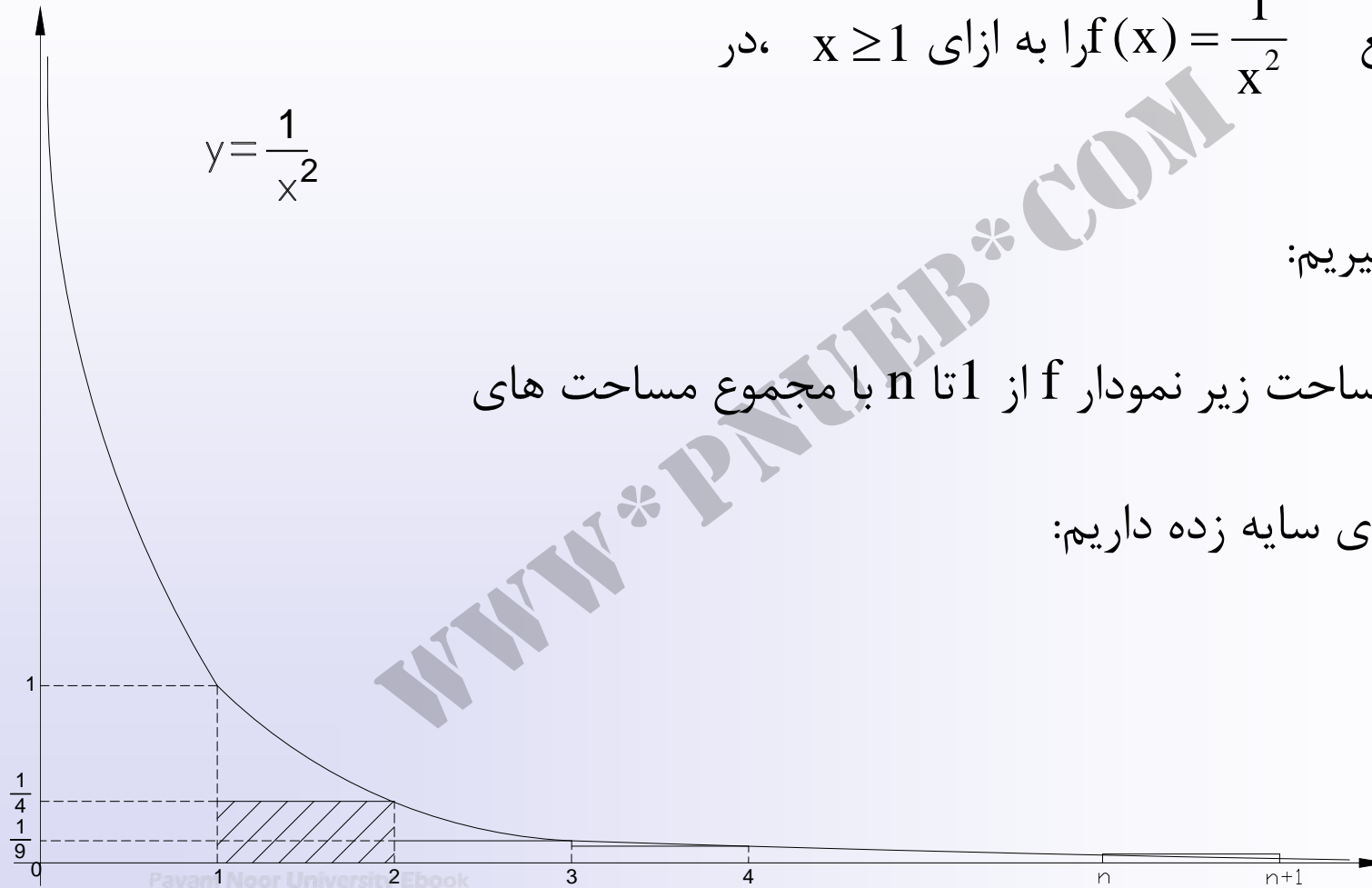
نمودار تابع  $f(x) = \frac{1}{x^2}$  را به ازای  $x \geq 1$ ، در

$$y = \frac{1}{x^2}$$

نظر می گیریم:

با مقایسه مساحت زیر نمودار  $f$  از 1 تا  $n$  با مجموع مساحت های

مستطیل های سایه زده داریم:



Payam Noor University Ebook

PNUeb



$$\frac{1}{2^2} + \frac{1}{3^2} + \cdots + \frac{1}{n^2} < \int_1^n \frac{1}{x^2} dx = -\frac{1}{x} \Big|_1^n = 1 - \frac{1}{n} < 1$$

پس به ازای هر  $n$  داریم:

$$S_n = 1 + \frac{1}{2^2} + \frac{1}{3^2} + \cdots + \frac{1}{n^2} < 2$$

در نتیجه دنباله  $S_n$  یکنوای کراندار است و بنا به قضیه بالا  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2}$  همگرا است.

حالت کلی دو مثال قبل را در آزمون زیر می آوریم:

## ۲. ۴.۳ آزمون انتگرال:

فرض کنیم  $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$  یک سری و  $f$  یک تابع باشد که به ازای  $x \geq 1$  نامنفی ،

پیوسته و کاهشی است و به ازای  $n \geq 1$  ،  $f(n) = a_n$  در این صورت:

(الف)  $\sum a_n$  همگرا است اگر انتگرال ناسره  $\int_1^{\infty} f(x) dx$  همگرا باشد.

(ب)  $\sum a_n$  واگرا است اگر  $\int_1^{\infty} f(x) dx$  واگرا باشد.

## ۷.3.۲ مساله نمونه ای:

$$\sum_{n=2}^{\infty} \frac{1}{n \ln n}$$

با استفاده از آزمون انتگرال ، همگرایی یا واگرایی سری

را تعیین کنید.

**حل:**

فرض کنید  $f(x) = \frac{1}{x \ln x}$  به آسانی بررسی می شود که برای  $f, x \geq 2$

پیوسته ، کاهشی و نامنفی است و

$$f(n) = \frac{1}{n \ln n} = a_n$$

$$\int_2^{\infty} f(x) dx = \lim_{t \rightarrow \infty} \int_2^t \frac{dx}{x \ln x} = \lim_{t \rightarrow \infty} (\ln(\ln x)) \Big|_2^t \quad \text{و}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} (\ln(\ln t) + \ln(\ln 2)) = \infty$$

در نتیجه سری واگراست.

تعریف:

فرض کنید  $p > 0$  عددی حقیقی باشد، در این صورت سری  $\sum \frac{1}{n^p}$  را یک

سری  $p$  می‌گوییم.

با استفاده از آزمون انتگرال، آزمون ساده زیر را برای سری‌های  $p$  به دست

می‌آوریم:

3.2. ۸ قضیه:

سری  $\sum \frac{1}{n^p}$  همگرا است اگر  $p > 1$  و واگرا است اگر  $p \leq 1$

## مثال:

بنابه قضیه بالا، به آسانی دیده می شود که سری های  $\sum \frac{1}{n^3}$ ،  $\sum \frac{1}{n^2}$

همگرا هستند، در صورتی که  $\sum \frac{1}{\sqrt{n}} = \sum \frac{1}{n^{\frac{1}{2}}}$  واگرا است.

## ۹.۳.۲ آزمون مقایسه

فرض کنید  $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$ ،  $\sum_{n=1}^{\infty} b_n$  دو سری با جملات نامنفی باشند. و به ازای هر  $n$ ،

$$a_n \leq b_n \text{ آنگاه:}$$

(الف) اگر  $\sum b_n$  همگرا باشد آنگاه  $\sum a_n$  نیز همگرا است و  $\sum a_n \leq \sum b_n$

(ب) اگر  $\sum a_n$  واگرا باشد آنگاه  $\sum b_n$  نیز واگرا است.

## ۲.۳.۱۰ مثال:

همگرایی یا واگرایی سری های زیر را بررسی کنید.

$$\sum_{n=2}^{\infty} \frac{1}{\ln n} \quad (\text{ب}) \quad \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{2^n + 1} \quad (\text{الف})$$

حل:

$$\text{الف) به ازای هر } n \geq 1 \text{ داریم: } \frac{1}{2^n + 1} < \frac{1}{2^n}$$

چون  $\sum \frac{1}{2^n}$  یک سری هندسی با  $r = \frac{1}{2} < 1$  در نتیجه همگراست و بنابه

آزمون مقایسه  $\sum \frac{1}{2^n + 1}$  نیز همگراست.

ب) به ازای  $n \geq 2$ ،  $\ln n < n$  پس  $\frac{1}{n} < \frac{1}{\ln n}$  چون  $\sum \frac{1}{n}$  واگراست

(سری همساز) پس  $\sum \frac{1}{\ln n}$  نیز واگراست.

در قضیه زیر نیز دو سری را با یکدیگر مقایسه می کنیم ولی شکل مقایسه متفاوت است گاهی اوقات این آزمون را آزمون مقایسه دوم نیز می نامند.

## ۱۲.۳.۲ آزمون مقایسه حدی

فرض کنیم  $\sum a_n, \sum b_n$  دو سری باشند به طوری که به ازای هر  $n$ ,

$$b_n > 0, a_n \geq 0$$

الف) اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{a_n}{b_n} = L > 0$  یا هر دو سری همگرا یا هر دو واگرا هستند.

ب) اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{a_n}{b_n} = 0$  ،  $\sum b_n$  همگرا باشد ، آنگاه  $\sum a_n$  نیز همگرا است.

پ) اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{a_n}{b_n} = \infty$  ،  $\sum b_n$  واگرا باشد ، آنگاه  $\sum a_n$  نیز واگرا است.

مثال:

همگرایی یا واگرایی سری های زیر را بررسی کنید

$$\sum_{n=2}^{\infty} \frac{1}{\ln n} \quad (\text{ب}) \quad \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{2^n + 1} \quad (\text{الف})$$

حل: (الف) سری  $\sum \frac{1}{2^n + 1}$  را با سری هندسی و همگرایی  $\sum \frac{1}{2^n}$  مقایسه می کنیم.

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\frac{1}{2^n + 1}}{\frac{1}{2^n}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{2^n}{2^n + 1} = 1$$

پس  $\sum \frac{1}{2^n + 1}$  نیز همگرا است.

(ب) سری  $\sum \frac{1}{\ln n}$  را با سری  $\sum \frac{1}{n}$  مقایسه می کنیم:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\frac{1}{\ln x}}{\frac{1}{x}} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{x}{\ln x} = \lim_{x \rightarrow \infty} \left( \frac{1}{\frac{1}{x}} \right) = \infty$$

چون سری  $\sum \frac{1}{n}$  واگراست پس  $\sum \frac{1}{\ln x}$  نیز واگراست.



## 2 . 4 سری های متناوب

در این بخش سری هایی را بررسی می کنیم که جمله های آنها به تناوب مثبت و منفی می باشند. این نوع سری ها را **سری های متناوب** می نامیم .

به عنوان مثال:

$$\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^{n+1} 2^n = 2 - 4 + 8 - 16 + \dots$$

یک سری متناوب است . معمولاً یک سری متناوب را به یکی از دو صورت

زیر نمایش می دهیم .

$$\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^{n+1} a_n = a_1 - a_2 + a_3 - a_4 + \dots + (-1)^{n+1} a_n + \dots$$

یا

$$\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n a_n = -a_1 + a_2 - a_3 + \dots + (-1)^n a_n + \dots$$

که در آنها هر  $a_i > 0$

از آزمون زیر به نام آزمون لایبنتس برای تعیین همگرایی سریهای متناوب استفاده می شود .

## ۲.۴.۱ آزمون سری های متناوب

فرض کنیم  $(a_n)$  یک دنباله مثبت و غیر افزایشی باشد ، یعنی به ازای هر  $k$

$a_k \geq a_{k+1}$  و  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$  در این صورت سری های متناوب دیگر همگرا هستند

$$\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^{n+1} a_n \quad \text{و} \quad \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n a_n$$

۲. ۴. ۲ مثال:

همگرایی یا واگرایی سری زیر را تعیین کنید .

$$\sum (-1)^{n+1} \frac{3n}{4n^2 - 5}$$

(الف)

$$\sum_{n=3}^{\infty} (-1)^{n+1} \frac{n}{2n - 5}$$

(ب)

حل:

(الف) سری داده شده، یک سری متناوب است و با فرض

$$a_n = \frac{3n}{4n^2 - 5}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{3n}{4n^2 - 5} = 0 \quad \text{و} \quad a_n \geq 0$$

$$f(x) = \frac{3x}{4x^2 - 5}$$

$$f'(x) = \frac{-12x^2 - 5}{(4x^2 - 5)^2} < 0$$

( $a_n$ ) نزولی است زیرا با فرض

دنباله  $(f(x)) = (a_n)$  کاهشی است

سری داده شده در شرایط آزمون سری متناوب صدق می کند در نتیجه

همگراست .

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n}{2n - 5} = \frac{1}{2} \neq 0$$

(ب) چون

پس بنا به آزمون واگرایی ، سری داده شده واگراست .

## همگرای مطلق و مشروط

آزمون های همگرایی که تا کنون ارائه دادیم به طور مستقیم در مورد سری های  $\sum a_n$  که جمله های آنها نامنفی یا متناوب نیستند به کار نمی آیند. از این رو طبیعی است که همگرایی سری  $\sum |a_n|$  را که جمله های آنها نامنفی هستند مورد مطالعه قرار می دهیم .

★ خواهیم دید که اگر سری  $\sum a_n$  همگرا باشد ، آنگاه سری  $\sum |a_n|$  نیز همگرا است .

۲. ۵. ۴ مثال :

آیا سری  $\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \frac{1}{n}$  همگرای مطلق است .

حل :

در اینجا  $a_n = (-1)^n \frac{1}{n}$  می دانیم که سری همساز  $\sum |a_n| = \sum \frac{1}{n}$

واگرا است پس سری داده شده همگرای مطلق نیست .

★ دیدیم که سری متناوب  $\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \frac{1}{n}$  همگرا است ولی سری قدر مطلق

جمله های آن یعنی واگراست . تعریف زیر را بیان می کنیم .

## ۲. ۵. ۸ قضیه

فرض کنیم  $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$  یک سری باشد . در این صورت :

**(الف)** آزمون مقایسه . اگر به ازای هر  $n \geq 1$   $|a_n| \leq |b_n|$  و  $\sum_{n=1}^{\infty} |b_n|$  همگرا باشد ، آنگاه  $\sum a_n$  همگرا (مطلق) است .

**(ب)** آزمون مقایسه حدی . اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_n}{b_n} \right| = L > 0$  و  $\sum |b_n|$  همگرا باشد ،

آنگاه  $\sum a_n$  همگرا (مطلق) است .

## ۲.۵.۹ آزمون نسبت

فرض کنیم جمله های سری  $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$  غیر صفر باشند. در این صورت

(الف) اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| = L < 1$  آنگاه سری داده شده همگرای مطلق است.

(ب) اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| = L > 1$  یا  $\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| = \infty$  سری داده شده واگراست.

(پ) اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| = 1$  نتیجه ای برای همگرایی یا واگرایی این سری

نمی توان بدست آورد یعنی این سری می تواند واگرا یا همگرا باشد.



## ۲.۵.۱۲ مثال

سری  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n} = x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} + \dots$  را در نظر می گیریم نشان می دهیم

که این سری به ازای  $|x| < 1$  همگرای مطلق و به ازای  $x = -1$  همگرای مشروط و به ازای  $|x| > 1$  و  $x = 1$  واگراست .

حل :

اگر  $x = 0$  روشن است که سری داده شده همگرا است . اگر  $x \neq 0$  آزمون

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| = \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{\frac{x^{n+1}}{n+1}}{\frac{x^n}{n}} \right| = \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{nx}{n+1} \right|$$

نسبت را به کار می بریم :

Payam Noor University Ebook

$$= |x| \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n}{n+1} = |x|$$

بنابر آزمون نسبت اگر  $|x| < 1$  سری داده شده همگرا است و به ازای

$|x| > 1$  واگرا است.

اگر  $x = 1$  آنگاه سری همساز است که واگراست.

اگر  $x = -1$  سری متناوب  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^n}{n}$  بدست می آید که همگرا است

وسری  $\sum \frac{(-1)^n}{n} = \sum \frac{1}{n}$  واگراست پس سری  $\sum \frac{(-1)^n}{n}$  همگرای مشروط است.

## ۲. ۵. ۱۴ آزمون ریشه

فرض کنید  $\sum a_n$  یک سری با جمله های ناصفر باشد. در این صورت

(الف) اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = L < 1$ ، سری داده شده همگرایی مطلق است.

(ب) اگر  $\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = L > 1$  یا  $\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = \infty$ ، سری داده شده واگرا است.

(پ) اگر  $\sqrt[n]{|a_n|} = 1$  هیچ نتیجه ای در مورد همگرایی یا واگرایی

این سری بدست نمی آید. یعنی این سری می تواند همگرا یا واگرا باشد.

## ۲. ۵. ۱۵ مثال :

همگرایی مطلق ، همگرایی مشروط و یا واگرایی سری های زیر را تعیین کنید .

$$\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \frac{3^n}{n^n} \quad \text{(الف)} \quad \sum_{n=2}^{\infty} (-1)^{n+1} \frac{1}{(\ln n)^n} \quad \text{(ب)}$$

حل :

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{\frac{(-1)^{n+1}}{(\ln n)^n}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{|\ln n|} = 0 < 1 \quad \text{(الف)}$$

پس بنابر آزمون ریشه ، سری داده شده همگرای مطلق است .

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{\left| (-1)^n \frac{3^n}{n^n} \right|} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{3}{n} = 0 < 1 \quad \text{(ب)}$$

★ پس بنا به آزمون ریشه سری داده شده همگرای مطلق است .

۲. ۵. ۱۷ نتیجه:

فرض کنید  $(a_n)$  یک دنباله باشد. اگر

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = L < 1$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| = L < 1$$

آنگاه سری  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$

اثبات:

با شرایط فوق سری  $\sum a_n$  همگرا است در نتیجه  $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$

# فصل سوم

## سریهای توانی

### مقدمه و هدف کلی

در فصل ۲ سریهایی را مورد مطالعه قرار دادیم که جمله های آنها اعداد حقیقی بودند. در این فصل می خواهیم این بحث را به سریهایی که جمله های آنها توابع حقیقی هستند تعمیم دهیم. به این معنی که فرض کنیم به ازای هر  $f_n, n \in \mathbb{N}$  یک تابع حقیقی باشد به طوری که همه این توابع در بازه مشترکی چون  $[a, b]$  معین باشند.

در این صورت می توانیم سری

$$\sum_{i=1}^{\infty} f_i(x) = f_1(x) + f_2(x) + \dots + f_n(x) + \dots$$

را به ازای هر  $x \in [a, b]$  نظر بگیریم این سری ممکن است به ازای مقادیری از  $x$  همگرا باشد.

اگر این سری به ازای هر  $x$  در مجموعه ای چون  $I$  همگرا باشد یعنی به ازای هر

$$\sum_{i=1}^{\infty} f_i(x)$$

عددی حقیقی باشد آنگاه یک تابع حقیقی  $f$  با دامنه  $I$  به دست

$$f(x) = \sum_{i=1}^{\infty} f_i(x) \quad x \in I$$

می آید به طوری که به ازای  $x \in I$

برای تعیین مقادیری از  $x$  که به ازای آنها سری بالا همگراست می توان از

آزمونهای همگرایی سریها که در فصل ۲ ارائه شد استفاده کرد. Payam Noor University Ebook.

در مثالهای 2.5.12 و 2.5.13 مقادیری از  $x$  را پیدا کردیم که به ازای

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^n}{2n+1} x^{2n+1} \quad \text{و} \quad \sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n}$$

آنها سریهای

همگرا هستند. سری اول از توابع  $f_n$  به ازای  $n=1,2,\dots$  با تعریف

$$f_n(x) = \frac{x^n}{n}$$

و سری دوم از توابع  $g_n$  به ازای  $n=1, 2,\dots$  با تعریف

$$g_n(x) = \frac{(-1)^n}{2n+1} x^{2n+1}$$

حاصل شده اند.



این دو سری به ترتیب توابع:

$$f(x) = \sum_{n=1}^{\infty} f_n(x) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n} \quad (-1 \leq x \leq 1)$$

$$g(x) = \sum_{n=1}^{\infty} g_n(x) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^n}{2n+1} x^{2n+1} \quad (-1 \leq x \leq 1)$$

را تعریف می کنند.

علاوه بر این سوال های زیررأمی توان درباره این نوع سری ها مطرح کرد. مثلا"

تحت چه شرایطی تابعی چون  $f$  که مانند  $f(x) = \sum_{i=1}^{\infty} f_i(x)$  توسط یک سری

تعریف شده، مشتق پذیر یا انتگرال پذیر است؟

چه رابطه ای بین مشتق  $f'(x)$  (در صورت وجود) و مشتق های  $f'_n(x)$  وجود دارد؟

چگونه می توان انتگرال تابع  $f$  را از انتگرال توابع به دست آورد؟

قصد نداریم این سوالها را در حالت کلی مورد بحث قرار دهیم، بلکه تنها به حالت

خاصی توجه می کنیم که پاسخ به این سوال ها به آسانی به دست آید.

یعنی تنها سری های  $\sum_{n=1}^{\infty} f_n(x)$  را در نظر می گیریم که در آن، مانند سری های

مذکور در مثال های ۲.۵، ۱۲.۵ و ۱۳.۵، هر یک  $f_n$  یک تابع «توانی» باشد. یعنی به

ازای هر  $n=0,1,2,\dots$

$$f_n(x) = a_n (x - c)^n$$

که در آن  $c$  و  $a_n$  ها اعدادی حقیقی هستند. این سری ها را سریهای توانی می نامیم.

## هدفهای دقیق آموزشی

از خواننده انتظار می رود پس از مطالعه واگرا یادگیری مطالب این فصل بتواند:

۱. شعاع و بازه همگرایی سریهای توانی را تعیین کند.
۲. مشتق و انتگرال سریهای توانی را به دست آورد.
۳. سریهای تیلور و مک لورن توابع را بنویسد و شعاع و بازه همگرایی آنها را تعیین کند.
۴. قضیه دو جمله ای را برای نوشتن سری مک لورن توابع به کار ببرد.

## ۳.۱ سریهای توانی

### ۳.۱.۱ تعریف:

هر سری به صورت

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + a_n x^n + \dots$$

را یک سری توانی به مرکز  $c$ ، و اگر  $c$  عددی حقیقی باشد سری

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n (x - c)^n = a_0 + a_1 (x - c) + a_2 (x - c)^2 + \dots$$

را یک سری توانی به مرکز  $c$  می نامیم.

### ۳. ۱. ۲ مثال:

نشان می دهیم که سری توانی زیر تنها به ازای  $x=0$  همگراست:

$$\sum_{n=0}^{\infty} n! x^n = 1 + x + 2x^2 + 6x^3 + 24x^4 + \dots$$

حل:

اگر  $x = 0$  آنگاه سری داده شده همگراست. فرض می کنیم  $x \neq 0$  و آزمون

نسبت را به کار می بریم. چون

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{(n+1)! x^{n+1}}{n! x^n} \right| = \lim_{n \rightarrow \infty} |(n+1)x| = |x| \lim_{n \rightarrow \infty} (n+1) = \infty$$

پس به ازای هر  $x \neq 0$  این سری بنا بر آزمون نسبت واگراست.

### ۳. ۱. ۵ قضیه:

اگر  $\sum a_n x^n$  یک سری توانی باشد آنگاه دقیقا یکی از حالت‌های زیر رخ می‌دهد.

(الف) این سری تنها به ازای  $x=0$  همگراست.

(ب) این سری به ازای هر مقدار  $x$  همگرا (ی مطلق) است.

(پ) عدد مثبت  $r$  وجود دارد به طوری که سری فوق همگرای مطلق است اگر

$$|x| < r \text{ و واگراست که } |x| > r.$$

### ۳. ۱. ۶ تعریف:

عدد  $r$  مذکور در قضیه قبل و در تذکر زیر آن را شعاع همگرایی سری توانی می گوئیم. اگر حالت (الف) رخ دهد  $r=0$  و اگر حالت (ب) صادق باشد شعاع همگرایی را  $=\infty$  تعریف می کنیم. مجموعه همه مقادیر  $x$  را که به ازای آنها سری توانی داده شده همگراست بازه همگرایی آن می گوئیم.

★ قضیه قبل نشان می دهد که بازه همگرایی سری  $\sum a_n x^n$  تنها به یکی از صورت‌های زیر است

$$\{0\} = [0, 0], (-r, r), [-r, r), (-r, r], [r, r], (-\infty, \infty)$$



### ۳. ۱. ۷ مثال:

بازه همگرایی سری های زیر را تعیین می کنیم:

$$\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \frac{x^n}{n} \quad (\text{ب})$$

$$\sum_{n=1}^{\infty} x^n \quad (\text{الف})$$

حل:

(الف) به ازای  $x \neq 0$  داریم

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \left| \frac{x^{n+1}}{x^n} \right| = \lim_{x \rightarrow \infty} |x| = |x|$$

پس این سری به ازای  $|x| < 1$  همگرای مطلق است. روشن است که این سری

به ازای  $x=1$  و  $x=-1$  واگراست. در نتیجه بازه همگرایی این سری (۱ و -۱) است.

البته می توانستیم بگوییم که سری  $\sum_{n=1}^{\infty} x^n$  یک سری هندسی با قدر نسبت

$X$  و در نتیجه همگراست اگر  $|x| < 1$  و واگراست اگر  $|x| \geq 1$

## ۲.۳ مشتگیری و انتگرالگیری از سری های توانی

همان طور که در ابتدای این فصل بیان کردیم هر سری  $\sum_{i=1}^{\infty} f_i(x)$  که در آن

هر  $f_i$  یک تابع حقیقی است و به ویژه هر سری توانی یک تابع حقیقی  $f$  به

دست می دهد. دامنه تابع  $f$  مجموعه اعداد حقیقی است که به ازای آنها سری

داده شده همگراست. همچنین قضیه ۳.۱.۵ بیان می کند که دامنه تابع  $f$

حاصل از یک سری توانی  $\sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$  به صورت یک بازه به شعاع  $0$  یا یک عدد

حقیقی و مثبت  $r$  است. در این صورت گاهی می گوئیم که سری توانی  $\sum a_n x^n$

نمایشگر تابع  $f$  است.

برای مثال می دانیم که سری توانی  $\sum_{n=0}^{\infty} x^n$  که یک سری هندسی با جمله

اول  $a=1$  و قدر نسبت  $x$  است در بازه  $(-1, 1)$  همگرا بوده و مجموع آن برابر

است با  $\frac{1}{1-x}$  یعنی  $|x| < 1$  و  $\frac{1}{1-x} = 1 + x + x^2 + \dots + x^n + \dots$

بنابراین سری  $\sum_{n=0}^{\infty} x^n$  نمایشگر تابع  $f(x) = \frac{1}{1-x}$  با دامنه  $(-1, 1)$  است. به

عنوان مثالی دیگر سری توانی  $\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n x^n$  که یک سری هندسی با جمله

اول  $a=1$  و قدر نسبت  $-x$  است به ازای مقادیر  $x$  به طوری که  $|x| < 1$

همگراست و مجموع آن برابر با  $\frac{1}{1+(-x)} = \frac{1}{1+x}$  است. یعنی سری  $\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n x^n$

نمایشگر تابع  $f(x) = \frac{1}{1+x}$  با دامنه  $(-1, 1)$  است.

تابع  $f$  که سری توانی  $\sum a_n x^n$  نمایشگر آن است دارای ویژگیهای مشابه با یک چند جمله است. در این بخش نشان می دهیم که اگر شعاع همگرایی سری توانی  $\sum a_n x^n$  برابر با عدد مثبت  $r$  باشد آنگاه تابع  $f$  در بازه باز  $I=(-r,r)$  مشتق پذیر و در هر بازه بسته  $[a,b]$  از  $I$  انتگرال پذیر است و تابع مشتق یا انتگرال آن را می توان توسط سری توانی حاصل از مشتق یا انتگرال جمله های سری  $\sum a_n x^n$  نمایش داد.

## ۳. ۲. ۱ قضیه مشتق گیری سری های توانی

اگر  $\sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$  یک سری توانی با شعاع همگرایی  $r > 0$  باشد آنگاه:

(الف) شعاع همگرایی سری  $\sum_{n=1}^{\infty} n a_n x^{n-1}$  که حاصل از مشتق گیری

جمله به جمله سری داد شده است برابر است با  $r$ .

(ب) به ازای هر مقدار  $x$  در بازه  $(-r, r)$

$$\frac{d}{dx} \left( \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n \right) = \sum_{n=1}^{\infty} n a_n x^{n-1} = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{d}{dx} (a_n x^n)$$

### ۳.۲.۳ مثال:

یک سری توانی نمایشگر تابع  $f(x) = \frac{1}{(1+x)^2}$  بیابید

حل:

چون

$$\frac{1}{1+x} = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n x^n = 1 - x + x^2 - \dots$$

$$\frac{d}{dx} \left( \frac{1}{1+x} \right) = \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n n x^{n-1}$$

پس بنابر قضیه مشتق گیری داریم

یعنی

$$-\frac{1}{(1+x)^2} = -1 + 2x - 3x^2 + \dots + (-1)^n n x^{n-1} + \dots$$

در نتیجه

$$f(x) = \frac{1}{(1+x)^2} = 1 - 2x + 3x^2 - \dots$$

$$= \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^{n+1} n x^{n-1}$$

ayam Noor University Ebook

PNUeb

### ۳. ۲. ۴. تذکر:

اگر چه قضیه مشتگیری سربهای توانی بیان می کند که شعاع های همگرایی

دو سری توانی  $\sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$  و  $\sum_{n=1}^{\infty} n a_n x^{n-1}$  یکسانند ولی نمی توان

نتیجه گرفت که بازه های همگرایی آنها نیز یکی است. به عنوان مثال بازه

همگرایی  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n}$  برابر با  $(-1, 1]$  است در حالی که بازه همگرایی سری

مشتق آن یعنی  $\sum_{n=1}^{\infty} x^{n-1}$  برابر با  $(-1, 1)$  است.

### ۳. ۲. ۶ مساله نمونه ای:

$$\sum_{n=0}^{\infty} x^n = \frac{1}{1-x}$$

با استفاده از رابطه

و قضیه مشتگیری سریهای توانی نشان دهید که

$$\sum_{n=1}^{\infty} n x^n = \frac{x}{(1-x)^2}$$

حل:

چون

$$\frac{d}{dx} \left( \frac{1}{1-x} \right) = \frac{1}{(1-x)^2}$$

پس بنا به قضیه مشتق گیری سری های توانی، داریم

$$\frac{x}{(1-x)^2} = x \frac{d}{dx} \left( \sum_{n=0}^{\infty} x^n \right) = x (1 + x + x^2 + \dots) = \sum_{n=0}^{\infty} n x^n$$



### ۳. ۲. ۹ قضیه انتگرال گیری سریهای توانی

اگر شعاع همگرایی سری توانی  $\sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$  برابر با  $r > 0$  باشد آنگاه:

(الف) شعاع همگرایی سری  $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{a_n}{n+1} x^{n+1}$  حاصل از انتگرالگیری

جمله به جمله از سری داده شده برابر با  $r$  است.

(ب) به ازای هر مقدار  $x$  در بازه  $(-r, r)$  داریم

$$\int_0^x \left( \sum_{n=0}^{\infty} a_n t^n \right) dt = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{a_n}{n+1} x^{n+1} = \sum_{n=0}^{\infty} \left( \int_0^x a_n t^n dt \right)$$

### ۳. ۲. ۱۰ مثال:

تحقیق کنید که اگر  $|x| < 1$  آنگاه

$$\ln(x + 1) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{n+1} x^{n+1} = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} x^n$$

حل:

می دانیم که

$$\frac{1}{1+t} = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n t^n$$

اگر  $|t| < 1$

پس بنابر انتگرال گیری سریهای توانی داریم:

$$\ln(1+x) = \int_0^x \frac{1}{1+t} dt = \int_0^x \left( \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n t^n \right) dt$$

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{n+1} x^{n+1} \quad |x| < 1$$

## ۳.۳ سری تیلور

در بخش قبل دیدیم که

$$e^x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!} \quad \text{به ازای هر } x,$$

$$\ln(1+x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{n+1} x^{n+1} \quad \text{اگر } -1 < x < 1,$$

$$\operatorname{tg}^{-1} x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{2n+1} x^{2n+1} \quad \text{اگر } -1 < x < 1,$$

و به طور کلی اگر  $f$  تابعی باشد که به ازای مقادیر  $x$  در یک بازه باز  $I$  شامل

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$$

آنگاه می‌گوییم که سری توانی نمایشگر تابع  $f$  در  $I$  است.

در این صورت چون مقدار  $f$  در هر نقطه ای از  $I$  برابر با مجموع یک سری همگراست، مقادیر تقریبی  $f$  را می توان توسط مجموعهای جزئی سری نمایشگر آن بدست آورد.

در این بخش تعیین می کنیم که چه توابعی را می توان توسط سریهای توانی نمایش داد.

تذکر ۳. ۲. ۵ بیان می کند توابعی را می توان توسط سریهای توانی به مرکز  $C$  نمایش داد که همه مشتق های آن در یک بازه باز شامل  $C$  وجود داشته باشند.

★ به عنوان مثال  $f(x) = |x|$  به ازای  $c=0$  دارای این ویژگی نیست.

فرض کنیم که تابع  $f$  را می توانیم توسط یک سری توانی چون  $\sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$  در بازه

$I$  نمایش دهیم یعنی به ازای  $x \in I$

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$$

$$= a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3 + \dots$$

$$f'(x) = a_1 + 2a_2 x + 3a_3 x^2 + 4a_4 x^3 + \dots + na_n x^{n-1} + \dots$$

$$f''(x) = 2a_2 + 2.3a_3 x + 3.4a_4 x^2 + \dots + n(n-1)a_n x^{n-2} + \dots$$

$$f'''(x) = 2.3a_3 + 2.3.4a_4 x + \dots + n(n-1)(n-2)a_n x^{n-3} + \dots$$

و الی آخر.

اگر مقدار  $\bullet$  را در این سری ها قرار دهیم مشاهده می کنیم که

$$f(0) = a_0$$

$$f'(0) = a_1$$

$$f''(0) = 2a_2$$

$$f'''(0) = 2 \cdot 3 \cdot a_3$$

یا

$$a_2 = \frac{f''(0)}{2}$$

$$a_3 = \frac{f'''(0)}{3!}$$

و به طور کلی به ازای هر  $n=1, 2, 3, \dots$  داریم

$$a_n = \frac{f^{(n)}(0)}{n!} \quad \text{یا} \quad f^{(n)}(0) = n! \cdot a_n$$

در نتیجه

$$f(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3 + \dots + a_nx^n + \dots$$

$$= f(0) + f'(0)x + \frac{f''(0)}{2!}x^2 + \frac{f'''(0)}{3!}x^3 + \dots + \frac{f^{(n)}(0)}{n!}x^n + \dots$$

$$= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(0)}{n!} x^n$$

و در حالت کلی تر اگر

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n (x - c)^n, |x - c| < r$$

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(c)}{n!} (x - c)^n$$

$$= f(c) + f'(c)(x - c) + \frac{f''(c)}{2!} (x - c)^2 + \frac{f'''(c)}{3!} (x - c)^3 + \dots + \frac{f^{(n)}(c)}{n!} (x - c)^n + \dots$$

این سری را سری تیلور  $f$  در  $c$  (یا حول  $c$ ) می نامیم. در حالت خاص آن به

ازای  $c=0$  سری مک لورن نیز نامیده می شود. مشاهده می کنیم که مجموع

جزئی  $n$ ام این سریها همان چند جمله ای  $n$ م تیلور تابع  $f$  در  $c$  یعنی  $p_n(x)$  است.

۳. ۲. ۳ تذکر:

مطالب بالا نشان می دهد که اگر تابع  $f$  دارای یک سری توانی باشد آنگاه این

سری لزوماً به صورت یک سری تیلور است.

### ۳.۳.۳ قضیه:

اگر همه مشتق‌های  $f$  در بازه بازی شامل  $c$  چون  $I$  وجود داشته باشند آنگاه

این تابع را می‌توان به ازای مقادیر  $x$  در  $I$  توسط سری تیلور

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(c)}{n!} (x - c)^n$$

نمایش داد اگر و فقط اگر

$$\lim_{n \rightarrow \infty} r_n(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{f^{(n+1)}(z)}{(n+1)!} (x - c)^{(n+1)} = 0$$

که در آن  $z$  عددی بین  $c$  و  $x$  است.



### ۳. ۳. ۶ مثال:

سری مک لورن نمایشگر  $e^x$  را می یابیم. و نشان می دهیم که این سری به ازای هر مقدار  $x$  به  $e^x$  همگراست.

حل:

اگر  $f(x) = e^x$  آنگاه به ازای هر  $n$ ،  $f^{(n)}(x) = e^x$  پس  $f^{(n)}(0) = 1$  و سری

مک لورن  $e^x$  عبارت است از

$$e^x = f(0) + f'(0)x + \frac{f''(0)}{2!}x^2 + \frac{f'''(0)}{3!}x^3 + \dots + \frac{f^{(n)}(0)}{n!}x^n + \dots$$
$$= 1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \dots + \frac{x^n}{n!} + \dots$$

Payam Noor University Ebook

**PNU**eb

حال برای اینکه نشان دهیم این سری به ازای هر مقدار  $x$  نمایشگر  $e^x$  است

ثابت می کنیم که اگر  $z$  بین  $x$  و  $0$  باشد آنگاه

$$\lim_{n \rightarrow \infty} r_n(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{e^z}{(n+1)!} x^{n+1} = 0$$

حال اگر  $x > 0$  آنگاه  $0 < z < x$  و در نتیجه  $e^z < e^x$  پس

$$0 < r_n(x) < e^x \frac{x^{n+1}}{(n+1)!}$$

چون بنا به تذکر ۳.۳.۴

$$\lim_{n \rightarrow \infty} e^x \frac{e^{n+1}}{(n+1)!} = e^x \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{x^{n+1}}{(n+1)!} = 0$$

پس بنا به قضیه ساندویچ

$$\lim_{n \rightarrow \infty} r_n(x) = 0$$

Payam Noor University Ebook

**PNU**eb

اگر  $x < 0$  آنگاه  $x < z < 0$  و در نتیجه  $e^z < 1$ . در نتیجه

$$0 < |r_n(x)| < \left| \frac{x^{n+1}}{(n+1)!} \right|$$

و در این حالت نیز  $\lim_{n \rightarrow \infty} r_n(x) = 0$  اگر  $x=0$  آنگاه مجموع این سری توانی

برابر است با  $e^0 = 1$ . از این رو بنا بر قضیه ۳.۳.۳ این سری توانی به ازای

هر مقدار  $x$  نمایشگر  $e^x$  است که با تذکر زیر مثال ۳.۲.۲ مطابقت دارد.

### ۳.۴ سری دو جمله ای

قضیه دو جمله ای بیان می کند که اگر  $k$  عددی طبیعی باشد آنگاه

$$(a + b)^k = a + ka^{k-1}b + \frac{k(k-1)}{2!}a^{k-2}b^2 + \dots$$
$$+ \frac{k(k-1)\dots(k-n+1)}{n!}a^{k-n}b^n + \dots + b^k$$

اگر قرار دهیم  $a=1$  ,  $b=x$  آنگاه داریم

$$(1 + x)^k = 1 + kx + \frac{k(k-1)^2}{2!}x^2 + \dots +$$
$$\frac{k(k-1)\dots(k-n+1)}{n!}x^n + \dots + x^k .$$

Payam Noor University Ebook

**PNU**web

اگر  $k$  یک عدد صحیح مثبت یا صفر نباشد آنگاه عبارت مذکور به صورت یک

سری نامتناهی

$$1 + kx + \frac{k(k-1)}{2!}x^2 + \dots + \frac{k(k-1)\dots(k-n+1)}{n!}x^n + \dots$$

به دست می آید.

\* این سری همان سری مک لورن نمایشگر  $(1+x)^k$  است. این سری را

سری دو جمله ای می نامیم.

۳. ۴. ۱ قضیه دو جمله ای:

۳. ۴. ۲ مثال:

یک سری توانی نمایشگر  $\sqrt[3]{1+x}$  بیابید

حل:

از قضیه دو جمله ای با  $k = \frac{1}{3}$  استفاده کرده:

$$\sqrt[3]{1+x} = (1+x)^{\frac{1}{3}} = 1 + \frac{1}{3}x + \frac{\frac{1}{3}(\frac{1}{3}-1)}{2!}x^2$$

$$+ \frac{\frac{1}{3}(\frac{1}{3}-1)(\frac{1}{3}-2)}{3!}x^3 + \dots + \frac{\frac{1}{3}(\frac{1}{3}-1)\dots(\frac{1}{3}-n+1)}{n!}x^n + \dots$$

که می توان آن را به صورت زیر نیز نوشت

$$\sqrt[3]{1+x} = 1 + \frac{1}{3}x - \frac{2}{3^2 \cdot 2!}x^2 + \frac{1 \cdot 2 \cdot 5}{3^3 \cdot 3!}x^3 + \dots$$
$$+ (-1)^{n+1} \frac{1 \cdot 2 \dots (3n-4)}{3^n \cdot n!}x^n + \dots$$

$$n \geq 2$$

که در آن  $|x| < 1$  توجه کنید که جمله عمومی این سری به ازای معین است .

# فصل چهارم

## بردار و هندسه تحلیلی

### مقدمه و اهداف کلی

بسیاری از کمیتهای فیزیکی و یا مجرد تنها دارای اندازه هستند. هر یک از این کمیتهای را می توان تنها توسط یک عدد حقیقی مشخص کرد. به عنوان مثال، طول مساحت، حجم، قیمت، سود، زیان، جرم درجه حرارت، کمیتهایی از این نوع هستند. این کمیتهای را اسکالر می نامیم. پدیده های دیگری هم هستند که تنها با یک عدد مشخص نمی شوند.



برای مشخص کردن این پدیده ها، علاوه بر اندازه، جهتشان نیز مورد نیاز است. این پدیده ها کمیتهای برداری نامیده می شوند. مانوس ترین مثال های بردار، سرعت یک جسم متحرک و نیروی وارد بزرگ جسم هستند. در این فصل بردار های مسطحه و فضایی و برخی از کاربردهای آنها را مورد مطالعه قرار می دهیم. مفهوم مجرد و کلیتر بردار را در فصل ۵ معرفی می کنیم.

## هدف های دقیق آموزشی

از خواننده انتظار می رود پس از مطالعه و یادگیری مطالب این فصل بتواند:

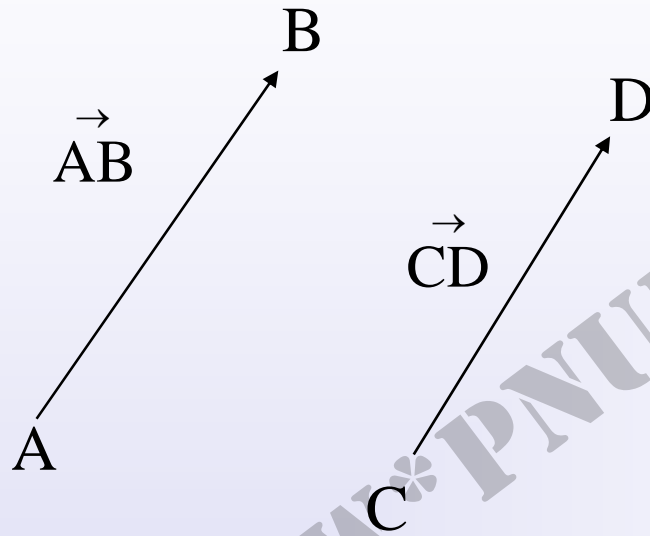
۱. اعمال جمع و ضرب اسکالر را روی بردارها انجام دهد.
۲. حاصل ضرب عددی و برداری دو بردار را محاسبه کند.
۳. ضرب های عددی و برداری را برای محاسبه زاویه بین دو بردار به کاربرد.
۴. اندازه بردارها را محاسبه کند.
۵. زاویه های هادی یک بردار را تعیین کند.

۱. ویژگی های ضرب های عددی و برداری را بیان کند.
۲. رابطه های بین ضرب عددی و ضرب برداری را بیان کند.
۳. معادله صفحه را بنویسد.
۴. فاصله نقاط را از خط و از صفحه محاسبه کند.
۵. محل تلاقی دو خط، یک خط بایک صفحه، و دو صفحه را بیابد.
۶. معادله های پارامتری و دکارتی (مقارن) خط در فضا را بنویسد. بتواند آنها را به یکدیگر تبدیل کند.

## ۱.۴ بردار در صفحه

✍ دو بردار  $\vec{AB}$  و  $\vec{CD}$  را برابر (یا همسنگ) می گوئیم و می نویسیم  $AB = CD$

اگر اندازه و جهت آنها یکی باشد.

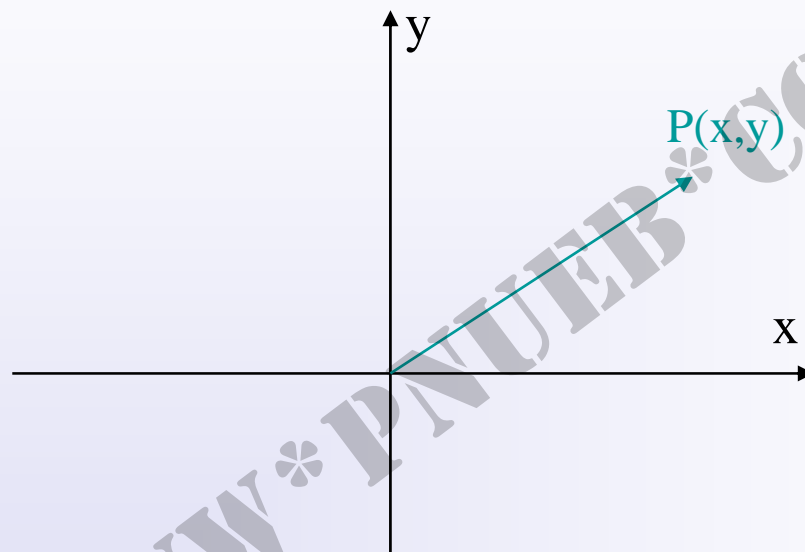


### ۱.۴.۱ تعریف:

هر بردار (جبری) در صفحه مختصات یک زوج مرتب  $(x, y)$  از اعداد حقیقی

است.  $x$  و  $y$  را مولفه های بردار  $(x, y)$  می نامیم.

روشن است که متناظر با هر نقطه  $P(x,y)$  در صفحه مختصات یک بردار (هندسی) وجود دارد. این بردار را بردار موضع یا بردار مکانی نقطه  $P$  می نامیم.



فرض می کنیم  $\vec{a} = (a_1, a_2)$  بردار مکانی نقطه  $A(a_1, a_2)$  باشد، به آسانی دیده

می شود که هر بردار  $\vec{PQ}$  که در آن  $P(x,y)$  و  $Q(x + a_1, y + a_2)$  به ترتیب

مبدأ و انتهای آن هستند با بردار  $\vec{a}$  مساوی است.

#### ۴. ۱. ۳ مثال:

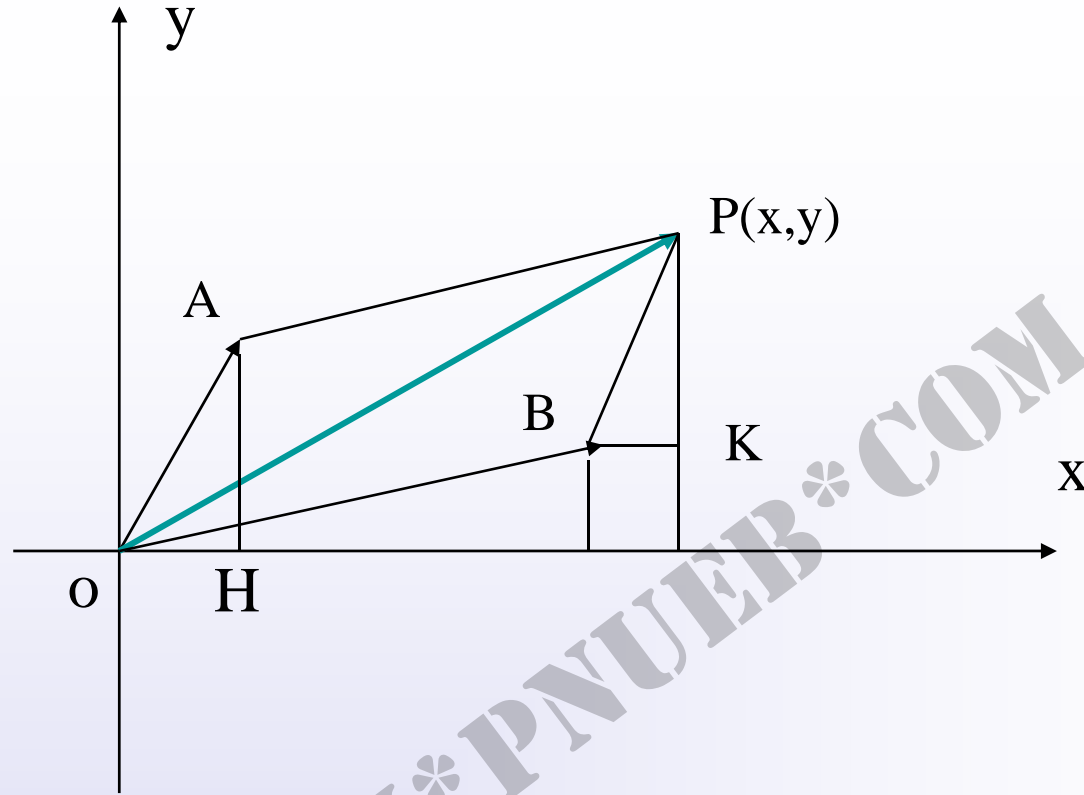
فرض کنیم  $\vec{a} = (a_1, a_2)$  و  $\vec{b} = (b_1, b_2)$  دو بردار باشند. باتوجه به تعریف جمع

$$\vec{a} + \vec{b} = (a_1 + b_1, a_2 + b_2)$$

بردارهای هندسی، نشان می‌دهیم که

$$\vec{a} + \vec{b} = \vec{OP}$$

باتوجه به تعریف جمع بردارهای هندسی،



تساوی دو مثلث OAH و BPK نشان می دهد که  $BK = OH = a_1$

در نتیجه  $x = a_1 + b_1$  به همین ترتیب می توان نشان داد که  $y = a_2 + b_2$

#### ۴. ۱. قضیه:

فرض کنیم  $V$  مجموعه بردارهای واقع بر یک صفحه باشد. جمع برداری روی

مجموعه  $V$  دارای ویژگی‌های زیر است. به ازای هر سه بردار  $\vec{a}$ ،  $\vec{b}$  و  $\vec{c}$

داریم

$$\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a} \quad \text{(الف)}$$

$$\vec{a} + (\vec{b} + \vec{c}) = (\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} \quad \text{(ب)}$$

$$\vec{0} = (0,0) \quad \vec{a} + \vec{0} = \vec{a} \quad \text{که در آن} \quad \text{(پ)}$$

$$\vec{a} + (-\vec{a}) = \vec{0} \quad \text{(ت)}$$



#### ۴. ۱. ۶ قضیه

اگر  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  در  $V$  و  $\alpha$  و  $\beta$  دو اسکالر باشند، آنگاه

$$\alpha(\vec{a} + \vec{b}) = \alpha \vec{a} + \alpha \vec{b} \quad \text{(الف)}$$

$$(\alpha + \beta) \vec{a} = \alpha \vec{a} + \beta \vec{a} \quad \text{(ب)}$$

$$(\alpha\beta) \vec{a} = \alpha(\beta \vec{a}) \quad \text{(پ)}$$

$$1 \vec{a} = \vec{a} \quad \text{(ت)}$$

$$0 \vec{a} = \vec{0} = \vec{a} 0 \quad \text{(ث)}$$

#### ۴. ۱. ۹ مثال:

فرض می کنیم  $P(x_1, y_1)$  و  $Q(x_2, y_2)$  دو نقطه باشند. اندازه بردار  $\vec{PQ}$  را تعیین کنید.

حل:

روشن است که اندازه بردار  $\vec{PQ}$  با اندازه « بردار نمایشگر » آن از مبدا یعنی  $(x_2 - x_1, y_2 - y_1)$  برابر است. پس

$$|\vec{PQ}| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2}$$

دو بردار  $\vec{i}$  و  $\vec{j}$  را به صورت زیر تعریف می کنیم

$$\vec{j} = (0, 1)$$

و

$$\vec{i} = (1, 0)$$

باتوجه به قضیه ۴. ۱. ۸ روشن است که اندازه این بردار هابرابر است با  $|\vec{i}| = |\vec{j}| = 1$

یعنی  $\vec{i}$  و  $\vec{j}$  دو بردار واحد هستند. با استفاده از جمع و ضرب اسکالرها بردارها،

هر بردار  $\vec{a} = (a_1, a_2)$  را می توان به صورت ترکیبی از بردارهای واحد  $\vec{i}$  و  $\vec{j}$

نوشت. در واقع، می نویسیم

$$\begin{aligned}\vec{a} &= (a_1, a_2) = (a_1, 0) + (0, a_2) = a_1(1, 0) + a_2(0, 1) \\ &= a_1\vec{i} + a_2\vec{j}\end{aligned}$$

عبارت طرف راست تساوی فوق را یک ترکیب خطی از  $\vec{i}$  و  $\vec{j}$  می نامیم.

با توجه به این نمادگذاری، اعمال جمع، تفریق، مضرب اسکالر و اندازه بردارها

به صورت زیر محاسبه می شوند.

$$(a_1\vec{i} + a_2\vec{j}) + (b_1\vec{i} + b_2\vec{j}) = (a_1 + b_1)\vec{i} + (a_2 + b_2)\vec{j}$$

$$(a_1\vec{i} + a_2\vec{j}) - (b_1\vec{i} + b_2\vec{j}) = (a_1 - b_1)\vec{i} + (a_2 - b_2)\vec{j}$$

$$\alpha(a_1\vec{i} + a_2\vec{j}) = (\alpha a_1)\vec{i} + (\alpha a_2)\vec{j}$$

$$|a_1\vec{i} + a_2\vec{j}| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2}$$

Payam Noor University Ebook

**PNU**eb

#### ۴. ۱. ۱۰ تعریف:

دو بردار ناصفر  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  را موازی می گوئیم اگر اسکالر  $\alpha$  وجود داشته باشد

به طوری که  $\vec{b} = \alpha \vec{a}$

#### ۴. ۱. ۱۱ امثال:

نشان دهید که دو بردار  $\vec{a} = 6\vec{i} + 2\vec{j}$  و  $\vec{b} = 3\vec{i} + \vec{j}$  موازی هستند.

حل :

چون

$$\vec{b} = 3\vec{i} + \vec{j} = \frac{1}{2}(6\vec{i} + 2\vec{j}) = \frac{1}{2}\vec{a}$$

پس  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  موازیند.

#### ۴. ۱. ۲ قضیه:

اگر  $\vec{a}$  یک بردار ناصفر باشد، آنگاه  $\vec{u} = \frac{1}{|\vec{a}|} \vec{a}$  بردار واحد هم جهت با  $\vec{a}$  است.

#### ۴. ۱. ۳ مثال:

بردار واحد هم جهت با بردار  $4\vec{i} - \vec{j}$  را پیدا کنید.

حل:

چون

$$|4\vec{i} - \vec{j}| = \sqrt{16+1} = \sqrt{17}$$

پس بردار واحد مورد نظر برابر است با

$$\vec{u} = \frac{1}{\sqrt{17}} (4\vec{i} - \vec{j}) = \frac{4}{\sqrt{17}} \vec{i} - \frac{1}{\sqrt{17}} \vec{j}.$$

## ۴.۲. تعریف

فرض کنیم  $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$  و  $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$  دو بردار باشند. حاصل ضرب عددی،

داخلی یا نقطه ای  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  را با  $\vec{a} \cdot \vec{b}$  نشان می دهیم و به صورت زیر تعریف

می کنیم

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$

لازم به تذکر است که حاصل ضرب عددی دو بردار، برخلاف مجموع، تفاضل

و مضرب اسکالر بردارها، یک عدد است و بردار نیست. به عنوان مثال،

$$(3, 1, 0) \cdot (1, -1, 2) = (3)(1) + (1)(-1) + (0)(2) = 3 - 1 + 0 = 2$$

$$(2\vec{i} - \vec{j} + 3\vec{k}) \cdot (4\vec{i} + 3\vec{j} - 2\vec{k}) = (2)(4) + (-1)(3) + (3)(-3)$$

$$= 8 - 3 - 6 = -1$$

## ۴.۲.۴ قضیه

اگر  $\theta$  زاویه بین دو بردار  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  باشند، آنگاه

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta$$

## ۴.۲.۵ نتیجه:

دو بردار  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  عمود برهم هستند اگر و فقط اگر

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$$



#### ۴. ۲. ۴ مثال:

کسینوس زاویه بین دو بردار  $\vec{a} = (4, -3, 1)$  و  $\vec{b} = (1, 2, -2)$  را بیابید.

حل:

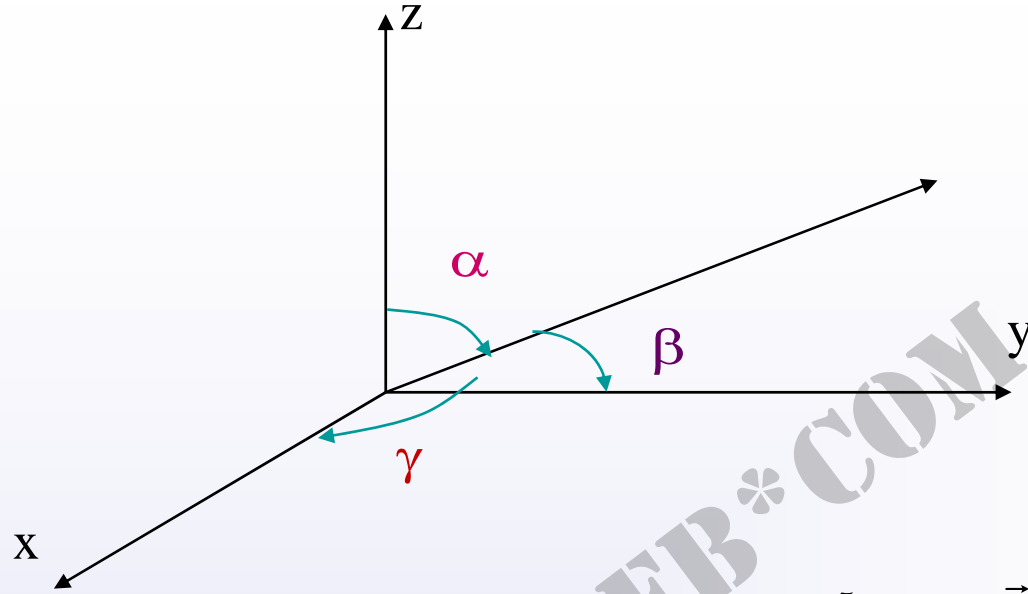
باتوجه به قضیه ۴. ۲. ۴ داریم:

$$\cos \theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| |\vec{b}|} = \frac{4 - 6 - 2}{\sqrt{16 + 9 + 1} \sqrt{1 + 4 + 4}} = \frac{-4}{3\sqrt{26}} = -\frac{4\sqrt{26}}{78}.$$

#### ۴. ۲. ۸ تعریف:

زاویه های  $\alpha$  و  $\beta$  و  $\gamma$  در بازه  $[0, \pi]$ ، به ترتیب بین بردارهای  $\vec{i}$  و  $\vec{j}$  و  $\vec{k}$

روی محورها مختصات، و بردار  $\vec{a}$  را زاویه هادی  $\vec{a}$  می نامیم.



گر  $\vec{a} = a_1\vec{i} + a_2\vec{j} + a_3\vec{k}$ ، آنگاه

$$\cos \theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{i}}{|\vec{a}| |\vec{i}|} = \frac{a_1}{|\vec{a}|}$$

$$\cos \beta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{j}}{|\vec{a}| |\vec{j}|} = \frac{a_2}{|\vec{a}|}$$

$$\cos \gamma = \frac{\vec{a} \cdot \vec{k}}{|\vec{a}| |\vec{k}|} = \frac{a_3}{|\vec{a}|}$$

بنابراین

$$\vec{a} = |\vec{a}|(\cos \alpha \vec{i} + \cos \beta \vec{j} + \cos \gamma \vec{k}).$$

## ۴. ۲. ۹ تعریف:

اگر  $\alpha$  ،  $\beta$  و  $\gamma$  زاویه های هادی  $\vec{a}$  باشند، آنگاه  $\cos \alpha$  ،  $\cos \beta$  و  $\cos \gamma$

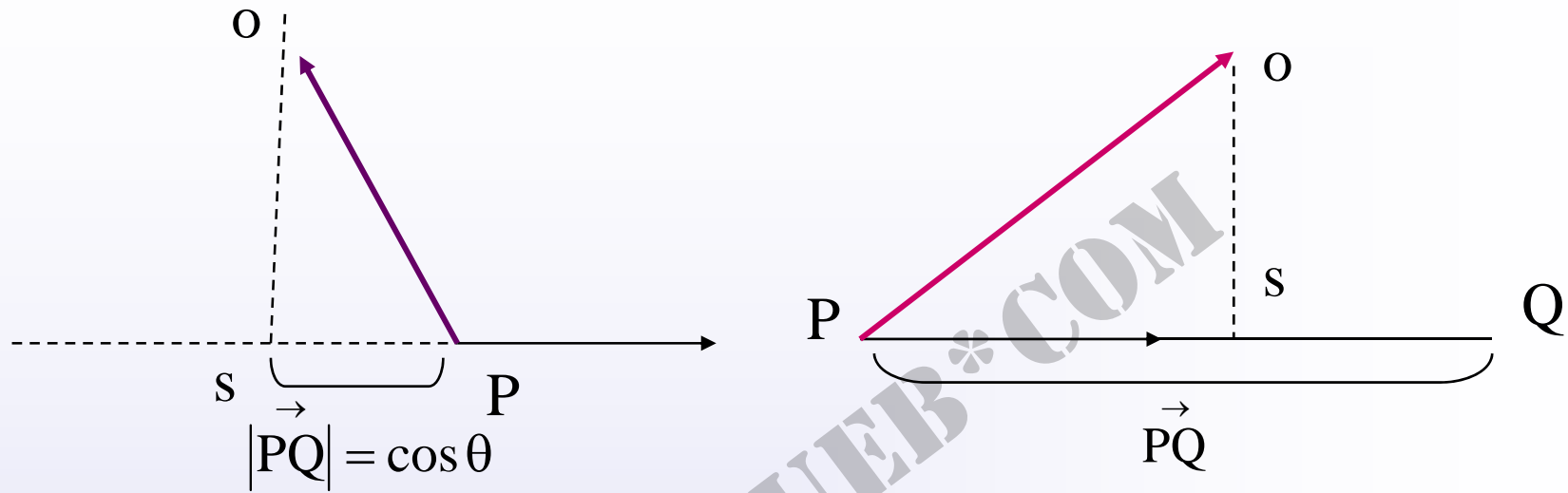
را کسینوس های هادی  $\vec{a}$  می نامیم.

تصویر یک بردار بر روی یک بردار دیگر

اگر  $\vec{PQ}$  و  $\vec{PR}$  بردار و نقطه  $S$  تصویر قائم نقطه  $Q$  بر خطی که از  $P$  و  $R$  میگذرد

باشد، آنگاه  $\cos \theta = \frac{|\vec{PQ}|}{|\vec{PR}|}$  (یا تصویر عددی)  $\vec{PQ}$  در جهت  $\vec{PR}$  می نامیم.

به شکل اسلاید بعدی توجه کنید.



باتوجه به قضیہ ۴.۲.۴ داریم

$$|\vec{PQ}| \cos \theta = \frac{\vec{PQ} \cdot \vec{PR}}{|\vec{PR}|} = \vec{PQ} \cdot \left( \frac{\vec{PR}}{|\vec{PR}|} \right)$$

چون  $\left( \frac{\vec{PR}}{|\vec{PR}|} \right)$  بردار هم جهت با  $\vec{PR}$  است، پس مولفه  $\vec{PQ}$  در جهت  $\vec{PR}$  برابر

است با حاصل ضرب داخلی  $\vec{PQ}$  در بردار واحد هم جهت با  $\vec{PR}$ . تعریف

زیرا در رابطه با بردار  $\vec{PS}$  داریم .

#### ۴.۲.۱۱ تعریف:

فرض کنیم  $\vec{a}$  یک بردار ناصفر باشد. تصویر برداری  $\vec{b}$  در جهت  $\vec{a}$  برابر است با

$$\text{pr}_{\vec{a}} \vec{b} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}|^2} \vec{a}$$

## ۳.۴ ضرب برداری

در این بخش نوع دوم ضرب دو بردار، به نام ضرب برداری را مورد مطالعه قرار می دهیم. بر خلاف ضرب عددی، حاصل ضرب برداری دو بردار، خود یک بردار است. نخست تعریف جبری این ضرب را ارائه می دهیم و سپس تعبیر هندسی آن را می آوریم.

#### ۴.۳.۴. تعریف:

فرض کنیم  $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$  و بردار باشند حاصل ضرب برداری  $(b_1, b_2, b_3)$  در  $\vec{a}$  به نمایش  $\vec{a} \times \vec{b}$  که به صورت زیر تعریف می شود.

$$\vec{a} \times \vec{b} = (a_2 b_3 - a_3 b_2, a_3 b_1 - a_1 b_3, a_1 b_2 - a_2 b_1)$$

★ با استفاده از دترمینان مرتبه ۲ راه ساده تری نیز برای به خاطر سپردن

فرمول  $\vec{a} \times \vec{b}$  وجود دارد.

در نتیجه دترمینان مرتبه ۲ را به صورت زیر تعریف می کنیم:

$$\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$$

که در آن  $a, b, c, d$  اعداد حقیقی هستند. به عنوان مثال

$$\begin{vmatrix} 2 & 3 \\ -1 & -2 \end{vmatrix} = (2)(-2) - (3)(-1) = -4 + 3 = -1$$

بنا بر این فرمول  $\vec{a} \times \vec{b}$  را می توانیم به صورت زیر بنویسیم

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} \vec{k} .$$



این عبارت رامی توان با استفاده از نماد دترمینان مرتبه ۳ به صورت زیر نمایش داد.

$$\begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix}$$

۴. ۳. ۲ مثال:

به ازای بردارهای  $\vec{a} = (2, -1, 3)$  و  $\vec{b} = (-1, -2, 4)$  بردارهای  $\vec{a} \times \vec{b}$  و  $\vec{b} \times \vec{a}$  را

مشخص کنید.

حل:

بنابه تعریف، داریم

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & -1 & 3 \\ -1 & -2 & 4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -1 & 3 \\ -2 & 4 \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 4 \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ -1 & -2 \end{vmatrix} \vec{k}$$

Payam Noor University Ebook

PNUeb

$$= (-4 + 6)\vec{i} - (8 + 3)\vec{j} + (-4 - 1)\vec{k} = 2\vec{i} - 11\vec{j} - 5\vec{k}$$

$$\vec{b} \times \vec{a} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -1 & -2 & 4 \\ 2 & -1 & 3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -2 & 4 \\ -1 & 3 \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} -1 & 4 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} -1 & -2 \\ 2 & -1 \end{vmatrix} \vec{k}$$

$$= (-6 + 4)\vec{i} - (-3 - 8)\vec{j} + (1 + 4)\vec{k} = -2\vec{i} + 11\vec{j} + 5\vec{k}$$

\* توجه کنید که در مثال فوق  $\vec{a} \times \vec{b}$  و  $\vec{b} \times \vec{a}$  قرینه یکدیگرند. این مطلب اتفاقی

بوده و در حالت کلی درست است.

#### ۴. ۳. ۴ قضیه:

اگر  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  دو بردار و  $\alpha$  یک اسکالر باشد، آنگاه

$$\vec{a} \times \vec{b} = -(\vec{b} \times \vec{a}) \quad \text{(الف)}$$

$$\vec{a} \times \vec{a} = \vec{0} \quad \text{(ب)}$$

$$(\alpha \vec{a}) \times \vec{b} = \alpha(\vec{a} \times \vec{b}) = \vec{a} \times (\alpha \vec{b}) \quad \text{(پ)}$$

$$\vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = (\vec{a} \times \vec{b}) + (\vec{a} \times \vec{c}) \quad \text{(ت)}$$

$$(\vec{a} + \vec{b}) \times \vec{c} = (\vec{a} \times \vec{c}) + (\vec{b} \times \vec{c}) \quad \text{(ث)}$$

#### ۴. ۳. ۶ قضیه:

اگر  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  دو بردار ناصفر باشند، آنگاه

$$\vec{b} \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) = 0 \quad , \quad \vec{a} \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) = 0 \quad \text{(الف)}$$

در نتیجه اگر  $\vec{a} \times \vec{b} \neq 0$  آنگاه  $\vec{a} \times \vec{b}$  بر هر دو بردار  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  عمود است.

(ب) اگر  $\theta$  زاویه بین  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  باشد  $(0 \leq \theta \leq \pi)$  آنگاه

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin \theta$$

۴. ۳. نتیجه:

دو بردار نا صفر  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  موازیند اگر و تنها اگر  $\vec{a} \times \vec{b} = 0$

۴. ۳. امثال:

فرض کنیم  $\vec{a} = (4, -1, 3)$  و  $\vec{b} = (2, 3, -1)$  برداری پیدا کنید که بر هر دو بردار  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  عمود باشد.

حل:

باتوجه به قضیه ۴. ۳. ۶،  $\vec{a} \times \vec{b}$  چنین برداری است:

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 4 & -1 & 3 \\ 2 & 3 & -1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -1 & 3 \\ 3 & -1 \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} 4 & 3 \\ 2 & -1 \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} 4 & -1 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} \vec{k}$$

Payam Noor University Ebook

PNUweb

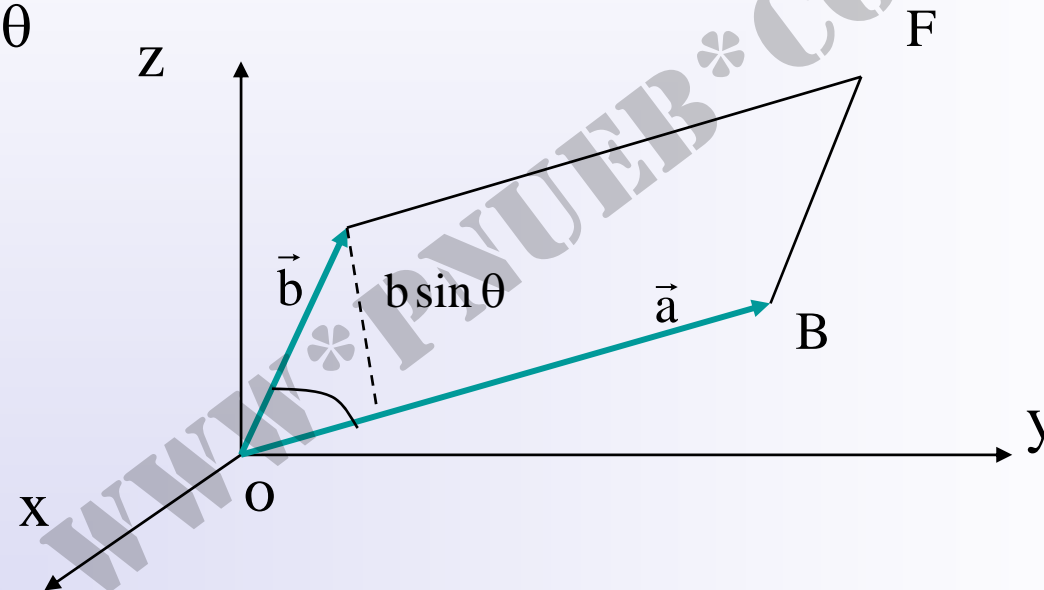
$$= (1-9)\vec{i} - (-4-6)\vec{j} + (12+2)\vec{k}$$

$$= -8\vec{i} + 10\vec{j} + 14\vec{k}$$

۴. ۳. ۹ تذکر:

شکل زیر نشان می دهد که مساحت متوازی الاضلاع OAFB برابر است با

$$|\vec{a}| |\vec{b}| \sin \theta$$



در نتیجه با توجه به حکم (ب) از قضیه ۴. ۳. ۵، مساحت این متوازی الاضلاع برابر است با

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin \theta$$

۴. ۳. ۱۱ مساله نمونه ای:

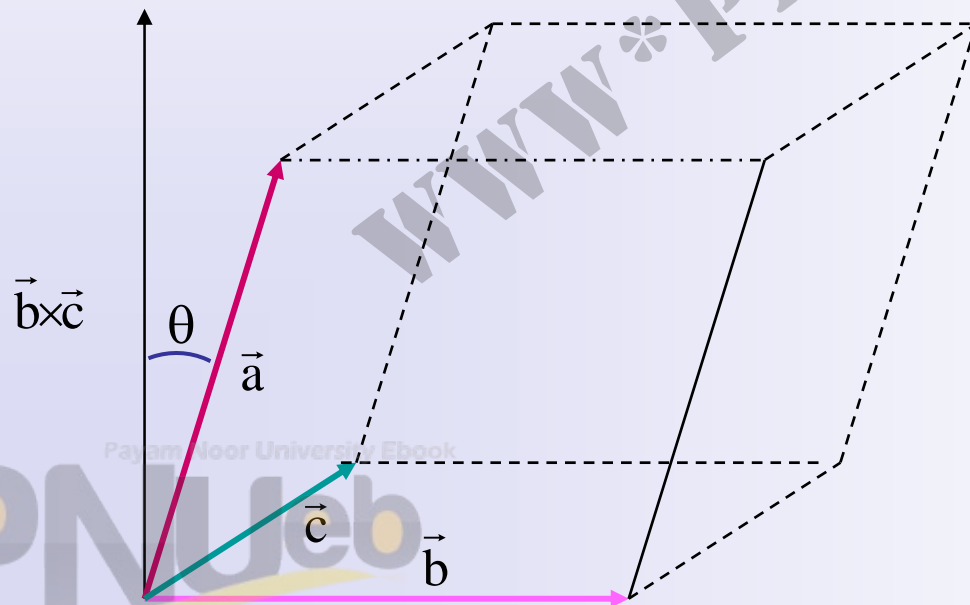
نشان دهید که  $|\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})|$  برابر با حجم متوازی السطوحی است که  $\vec{a}$ ،  $\vec{b}$ ،  $\vec{c}$

سه ضلع مجاور آن باشند. سپس حجم متوازی السطوح را به ازای  $\vec{a} = (1, -1, 0)$ ،  $\vec{b} = (2, 3, -1)$  و  $\vec{c} = (-1, 0, 2)$  حساب کنید.

حل:

اگر زاویه بین دو بردار  $\vec{a}$  و  $\vec{b} \times \vec{c}$  باشد، آنگاه ارتفاع متوازی السطوح برابر

است با  $|\vec{a}| \cos \theta$ .



چون مساحت قاعده متوازی السطوح برابر با  $|\vec{b} \times \vec{c}|$  است، پس

$$\text{حجم متوازی السطوح} = |\vec{b} \times \vec{c}| (|\vec{a}| \cos \theta)$$

از طرفی  $\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = |\vec{a}| |\vec{b} \times \vec{c}| \cos \theta$ ، پس

$$\text{حجم متوازی السطوح} = |\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})|$$

به ازای بردار های داده شده  $\vec{a}$ ،  $\vec{b}$ ،  $\vec{c}$  داریم

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = a_1 \begin{vmatrix} b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & b_3 \\ c_1 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & b_2 \\ c_1 & c_2 \end{vmatrix} .$$

$$= 1 \begin{vmatrix} 3 & -1 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} - (-1) \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} + 0 \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 0 \end{vmatrix} = 9$$

پس حجم این متوازی السطوح برابر ۹ است.



## ۴.۴ خط در فضا

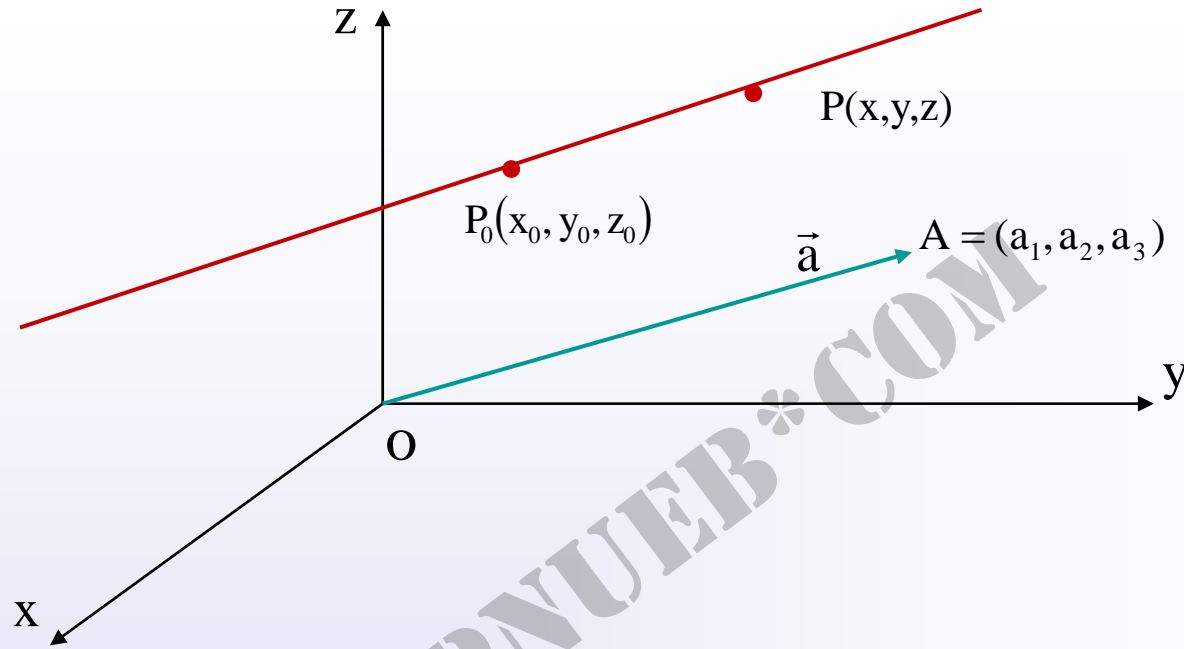
هر خط در  $l$  در فضا (یادر صفحه) توسط دو نقطه یا یک نقطه و برداری موازی

با  $l$  مشخص می شود. در شکل زیر نقطه  $P_0(x_0, y_0, z_0)$  بر خط  $l$  و بردار

$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$  موازی با  $l$  رسم شده است. در نتیجه نقطه  $P(x, y, z)$  بر خط  $l$  است

اگر و تنها اگر اسکالر  $t$  وجود داشته باشد به طوری که

$$P_0\vec{P} = t\vec{a}$$



حال اگر  $\vec{P} = O\vec{P}$  و  $\vec{P}_0 = O\vec{P}_0$  آنگاه  $\vec{P} - \vec{P}_0 = P_0\vec{P} = t\vec{a}$

$$\vec{P} = \vec{P}_0 + t\vec{a}.$$

پس

این معادله را معادله برداری ای خط  $l$  می نامیم. این معادله برداری معادل  
است با سه معادله عددی زیر که از مساوی قرار دادن مولفه های دو طرف  
تساوی فوق به دست آمده است:

$$x = x_0 + ta_1$$

$$y = y_0 + ta_2$$

$$z = z_0 + ta_3$$

\* که در آن  $t \in \mathbb{R}$ . این معادلات را معادلات پارامتری خط  $l$  می نامیم و  $t$  را

یک پارامتر می گوئیم.

## ۴. ۴. ۲ مثال:

معادلات متقارن خط 1 را که از دو نقطه  $P_1(4, -6, 5)$  و  $P_2(2, -3, 0)$  می گذرد تعیین کنید.

حل:

چون  $P_1$  و  $P_2$  دو نقطه متمایز بردار خط 1 هستند، پس بردار  $\vec{P_1P_2}$  موازی با 1

است. چون  $\vec{P_1P_2} = (2-4, -3+6, 0-5) = (-2, 3, -5)$

پس معادلات متقارن خط 1، با انتخاب  $(4, -6, 5)$  به عنوان نقطه  $P_0$  عبارتند از

$$\frac{x-4}{-2} = \frac{y+6}{3} = \frac{z-5}{-5}$$

اگر  $P_0$  را نقطه  $(2, -3, 0)$  انتخاب کنیم. معادلات

$$\frac{x-2}{-2} = \frac{y+3}{3} = \frac{z-0}{-5}$$

به دست می آیند. روشن است که هر دو دسته معادلات، مشخص کننده یک خط 1 هستند.

## ۴.۴.۴ تذکر:

در معادلات متقارن خط 1، فرض بر این است که  $a_3, a_2, a_1$  مخالف صفر هستند. در اینجا حالت هایی را بررسی می کنیم که یک یا دو تا از این مقادیر صفر باشند.

### حالت اول:

$a_1 = 0$  ولی  $a_3, a_2$  مخالف صفر باشند. در این صورت خط 1 موازی با صفحه

yz است و معادلات متقارن آن عبارت اند از

$$x = x_0, \quad \frac{y - y_0}{a_2} = \frac{z - z_0}{a_3}$$

## حالت دوم:

در این صورت خط 1 موازی با محور z است.  $a_1 = a_2 = 0$  ولی  $a_3 \neq 0$ .

یعنی 1 خط قائمی است که از نقطه  $(x_0, y_0, z_0)$  می گذرد. معادلات پارامتری آن

$$\text{عبارتند از} \quad z = z_0 + ta_3, \quad y = y_0, \quad x = x_0$$

و در نتیجه معادلات متقارن آن عبارتند از

$$y = y_0, \quad x = x_0$$

حالت های دیگر شبیه به این دو حالت هستند.

#### ۴. ۴. ۵ مثال:

معادلات متقارن خط 1 را که از نقطه  $(8, -1, 2)$  می گذرد و با بردار  $\vec{a} = (2, 0, 3)$  موازی است، را بیابید.

حل:

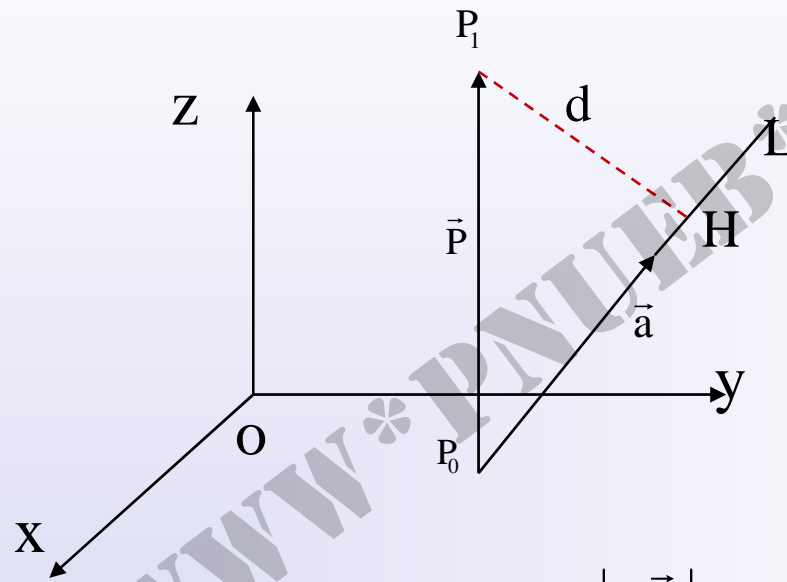
در این جا  $a_1 = 2$  ،  $a_2 = 0$  و  $a_3 = 3$  . در نتیجه معادلات زیر برای 1 به دست می آیند:

$$y = -1, \quad \frac{x - 8}{2} = \frac{z - 2}{3}$$

## ۴.۴. ۶ فاصله نقطه از خط

فرض کنیم خط  $l$  از نقطه  $P_0$  می‌گذرد و با بردار  $\vec{a}$  موازی است. فرض کنیم

نقطه  $P_1$  بر  $l$  قرار ندارد.



در این صورت

$$d = |P_0\vec{P}_1| \sin \theta$$

چون  $|\vec{a} \times P_0\vec{P}_1| = |\vec{a}| |P_0\vec{P}_1| \sin \theta$  پس

$$d = \frac{|\vec{a} \times P_0\vec{P}_1|}{|\vec{a}|}$$



## ۴. ۵ صفحه در فضا

روشن است که تنها یک صفحه وجود دارد که از نقطه  $P$  می‌گذرد و بر خط  $l$  (یا بر برداری چون  $\vec{N}$ ) عمود است. در نتیجه هر صفحه توسط یک نقطه و یک بردار عمود بردار آن مشخص می‌شود. فرض کنیم  $P_0(x, y, z)$  یک نقطه و  $\vec{N} = (a, b, c)$  یک بردار ناصفر باشد.

اگر صفحه  $l$  از  $P_0$  بگذرد و بر  $\vec{N}$  عمود باشد، آنگاه نقطه  $P(x,y,z)$  بر این

صفحه است اگر و تنها اگر بردار

$$\vec{P_0P} = (x - x_0, y - y_0, z - z_0)$$

بر بردار  $\vec{N}$  عمود باشد. در نتیجه  $\vec{N} \cdot \vec{P_0P} = 0$ ، یعنی

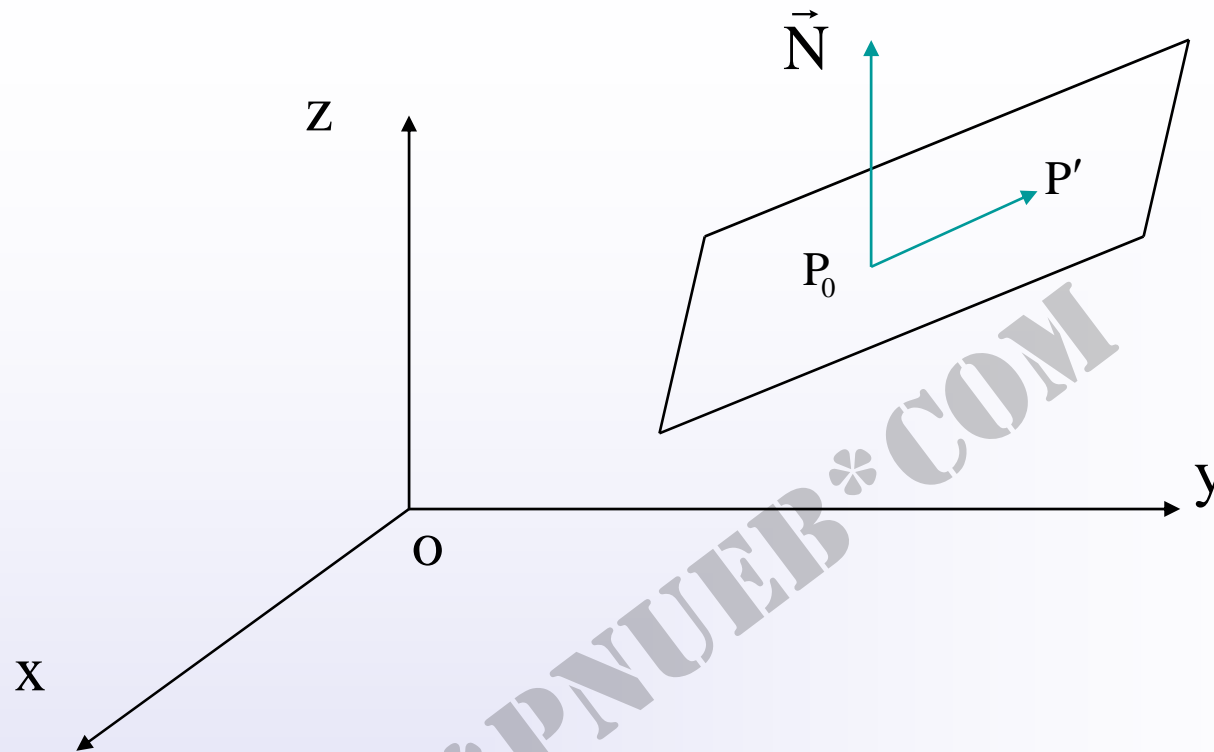
$$a(x - x_0) + b(y - y_0) + c(z - z_0) = 0$$

$$a(x) + b(y) + c(z) = 0$$

\*این معادله به صورت

$$. d = ax_0 + by_0 + cz$$

نیز می تواند نوشته شود که در آن



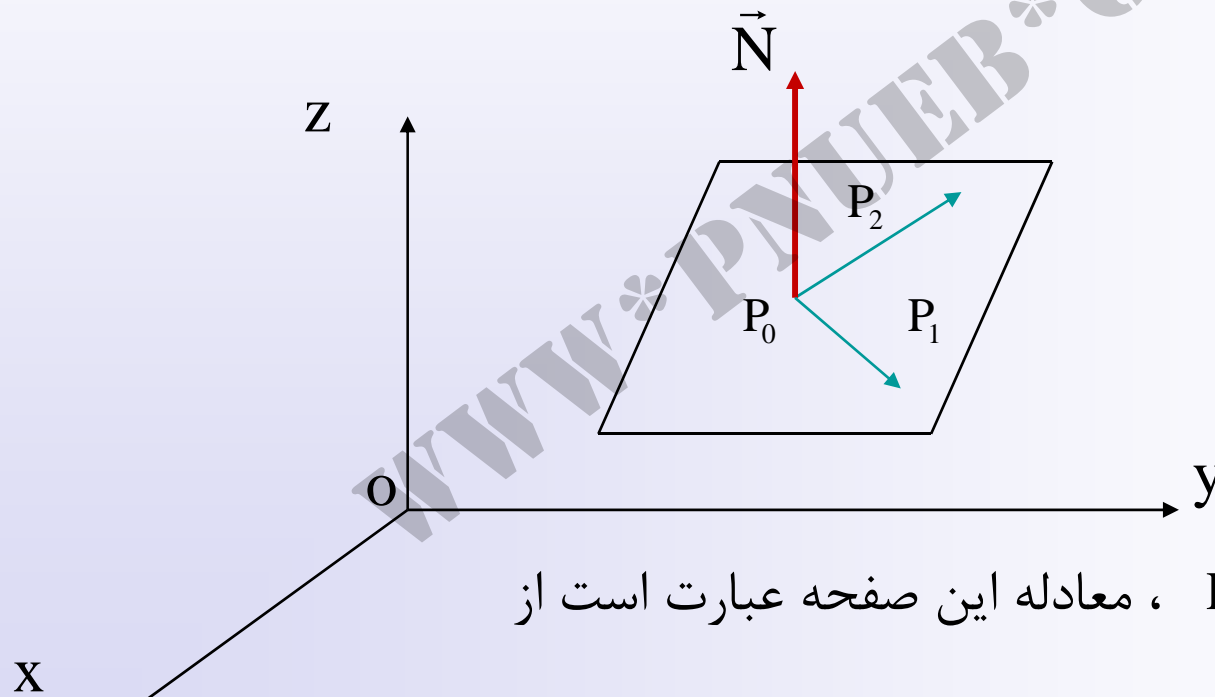
هریک از معادلات بالا را معادله صفحه ای که از  $P_0$  می گذرد و بر بردار  $\vec{N}$  عمود است، می نامیم. بردار  $\vec{N}$  را بردار قائم (یا نرمال) بردار صفحه می خوانیم.

#### ۴. ۵. مثال:

معادله صفحه ای را بنویسید که از سه نقطه  $P_0$ ،  $P_1$  و  $P_2$  غیر واقع بردار یک خط، بگذرد.

حل:

روشن است که بردار  $\vec{N} = \vec{PP}_1 \times \vec{PP}_2$  نرمال بردار این صفحه است.



بنا بر این اگر  $P_0(x_0, y_0, z_0)$  ، معادله این صفحه عبارت است از

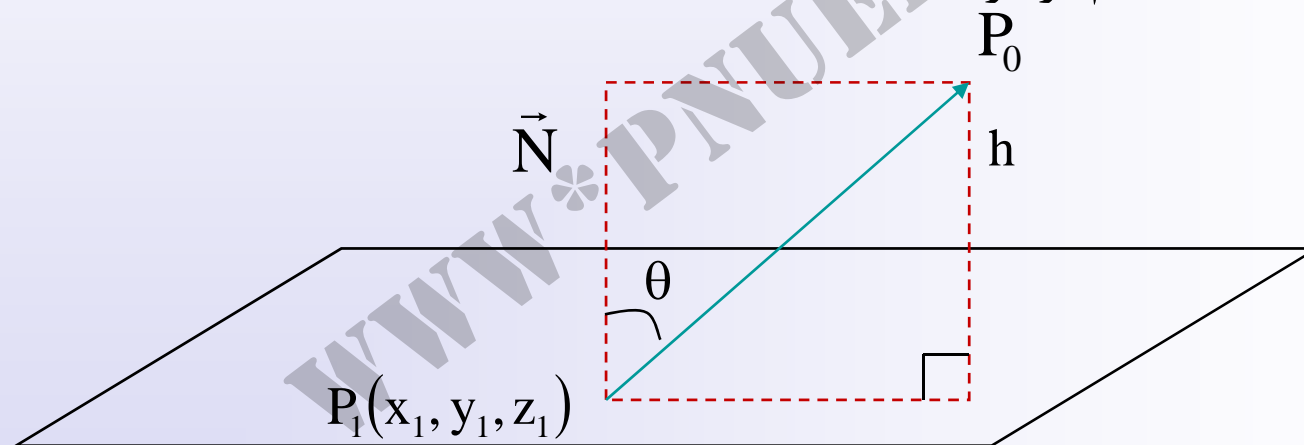
$$\vec{N} \cdot (x - x_0, y - y_0, z - z_0) = 0$$

#### ۴. ۵. ۹ مثال:

فرمولی برای فاصله نقطه  $P_0(x_0, y_0, z_0)$  از صفحه  $ax+by+cz+d=0$  به دست آورید.

حل:

بردار  $\vec{N} = (a, b, c)$  قائم بردار صفحه است.



★ روشن است که

$$h = \left| \vec{P_0 P_1} \right| \cos \theta$$

چون  $\vec{N} \cdot P_0\vec{P}_1 = |\vec{N}| |P_0\vec{P}_1| \cos \theta$ ، پس

$$h = \frac{|\vec{N} \cdot P_0\vec{P}_1|}{|\vec{N}|}$$

از آن جا که  $P_0\vec{P}_1 = (x_1 - x_0, y_1 - y_0, z_1 - z_0)$  و بردار صفحه واقع است، پس

$$\vec{N} \cdot P_0\vec{P}_1 = a(x_1 - x_0) + b(y_1 - y_0) + c(z_1 - z_0)$$

$$ax_1 + by_1 + cz_1 - ax_0 - by_0 - cz_0 = -d - ax_0 - by_0 - cz_0$$

$$h = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

در نتیجه

# فصل پنجم

## آشنایی با جبر خطی

مقدمه و هدف کلی

در این فصل مفهوم بردار را تعمیم می دهیم و برخی از ویژگیهای جبری آن را مرور می کنیم .

همچنین ماتریس و تبدیلهای خطی را معرفی کرده و ویژگیهای آنها را

مورد مطالعه قرار می دهیم .

Payam Noor University Ebook

**PNU**eb

## هدفهای دقیق آموزشی

از خواننده انتظار می رود پس از مطالعه و یادگیری مطالب این فصل بتواند :

۱. بردارهای با بعد دلخواه  $n$  را بشناسد و اعمال روی آنها را انجام دهد .

۲. اندازه بردارها را محاسبه کند .

۳. اعمال روی ماتریسها را انجام دهد و ویژگیهای آنها را بیان کند .

۴. دترمینان ماتریسهای مربعی را محاسبه کند .

۵. ویژگیهای دترمینان را بیان کند .

۶. وارون ماتریسها را به روشهای داده شده محاسبه کند .

۷. دستگاه معادلات خطی را به روشهای حذفی گاوس حل کند .



۸. دستگاه  $n$  معادله خطی  $n$  مجهولی را به روشهای کرامر و با استفاده از وارون ماتریسها حل کند .

۹. تعیین کند که مجموعه ای از بردارهای داده شده دارای استقلال خطی است یا وابستگی دارد .

۱۰. تعیین کند که مجموعه ای از بردارهای داده شده پایه ای برای فضای مفروض است یا نیست

۱۱. ماتریس نمایشگر یک تبدیل خطی را نسبت به پایه های داده شده محاسبه کند .

۱۲. مقادیر ویژه ، بردارهای ویژه ، و فضای ویژه یک تبدیل خطی یا یک ماتریس را تعیین کند .

## ۵. ۱ بردار و ماتریس

### ۵. ۱. ۱ تعریف:

هر  $n$ -تایی  $(x_1, x_2, \dots, x_n)$  را یک بردار (سطری) و هر  $x_i$  را یک مولفه آن می نامیم .

هیچ دلیلی برای صرفه جویی برای نمایش بردار به صورت سطری فوق وجود

ندارد. اگر یک بردار را به صورت

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

نمایش دهیم ، آن را یک بردار ستونی می نامیم .

## ۵. ۱. ۲ تعریف

فرض کنیم  $u = (a_1, a_2, \dots, a_n)$  و  $v = (b_1, b_2, \dots, b_n)$  دو بردار  $n$  مؤلفه ای

(مرتبه  $n$ ) و  $\alpha$  یک اسکالر (عدد حقیقی) باشد.

مجموع و ضرب اسکالر بردارها به صورت زیر تعریف می شوند:

$$u + v = (a_1 + b_1, a_2 + b_2, \dots, a_n + b_n)$$

$$\alpha u = (\alpha a_1, \alpha a_2, \dots, \alpha a_n)$$

به عنوان مثال

$$(1, 2, 3, \sqrt{2}) + \left(2, \frac{-1}{2}, -\sqrt{2}, 3\right) = \left(3, \frac{3}{2}, 3 - \sqrt{2}, \sqrt{2} + 3\right)$$

$$-3(1, -2, 3, \sqrt{2}) = (-3, 6, -9, -3\sqrt{2})$$

Payam Noor University Ebook

**PNU**eb

## ۵. ۱. ۵ تعریف:

طول یا (اندازه) بردار  $\mathbf{u} = (a_1, a_2, \dots, a_n)$  برابر است با

$$|\mathbf{u}| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + \dots + a_n^2}$$

$$|(1, 2, -1, 1)| = \sqrt{1+4+1+1} = \sqrt{7}$$

$$|(1, 1, 1, 1)| = \sqrt{1+1+1+1} = \sqrt{4} = 2$$

$$|(0, 0, 0, 0)| = \sqrt{0+0+0+0} = 0.$$

به عنوان مثال

۵. ۱. ۶ مثال :

فرض کنیم  $u = (1, -3, 7, 5)$  ،  $v = (2, 1, 1, -1)$

(الف)  $2u - 3v$  را می یابیم ،

(ب)  $|u|$  ،  $|u + v|$  و  $|v|$  را محاسبه می کنیم ،

(پ) برداری چون  $w$  می یابیم به قسمی که  $2u - 2w = 3v$

حل:

$$2u - 3v = 2(1, -3, 7, 5) - 3(2, 1, 1, -1)$$

$$= (2, -6, 14, 10) - (6, 3, 3, -3)$$

$$= (2 - 6, -6 - 3, 14 - 3, 10 + 3) = (-4, -9, 11, 13).$$

(الف)

(ب)

$$|u| = |(1, -3, 7, 5)| = \sqrt{1+9+49+25} = 2\sqrt{21}$$

$$|v| = |(2, 1, 1, -1)| = \sqrt{4+1+1+1} = \sqrt{7}$$

$$|u + v| = |(3, -2, 3, 4)| = \sqrt{9+4+64+16} = \sqrt{93}$$

توجه کنید که  $\sqrt{93} \neq 2\sqrt{21} + \sqrt{7}$  یعنی  $|u + v| \neq |u| + |v|$  در واقع می توان

نشان داد که در حالت کلی

$$|u + v| \leq |u| + |v|.$$

پ) با توجه به ویژگی‌هایی جمع و ضرب اسکالر بردارها ، این معادله را

می توانیم مانند معادلات معمولی حل کنیم :

$$2u - 3w = 3v \Rightarrow 2w = 2u - 3v \\ = (-4, -9, 11, 13).$$

در نتیجه

$$w = \frac{1}{2}(-4, -9, 11, 13) = \left(-2, \frac{-9}{2}, \frac{11}{2}, \frac{13}{2}\right).$$

## ۵. ۲ ماتریس

\* ماتریس صفر ماتریسی است که هر یک از عناصرش صفر باشد .

\* عناصر  $a_{11}, a_{22}, \dots, a_{nn}$  را عناصر قطری ماتریس مربعی  $A = (a_{ij})_{n \times n}$  می نامیم .

\* یک ماتریس  $n \times n$  که هر یک از عناصر قطری آن برابر با 1 و عناصر دیگرش

صفر باشند را ماتریس همانی مرتبه  $n$  می نامیم و آن را با  $I_n$  نمایش می دهیم .  
پس

$$I_n = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix}$$

Payam Noor University Ebook



## جمع و مضرب اسکالر ماتریس ها

۵. ۲. ۳ تعریف:

فرض کنیم  $A = (a_{ij})_{m \times n}$  و  $B = (b_{ij})_{p \times q}$  دو بردار هم اندازه و  $\alpha$  یک

عدد حقیقی باشد. در این صورت مجموع و مضرب اسکالر ماتریس ها به صورت

زیر تعریف می شوند:

$$A + B = (a_{ij} + b_{ij})_{m \times n}$$

$$\alpha A = (\alpha a_{ij})_{m \times n}$$

## ۵.۲.۵ قضیه :

فرض کنیم  $A$  و  $B$  و  $C$  سه ماتریس  $m \times n$  و  $\alpha$  و  $\beta$  دو اسکالر باشند. در این صورت:

$$A + B = B + A \quad (\text{الف})$$

$$A + (B + C) = (A + B) + C \quad (\text{ب})$$

$$\alpha(A + B) = \alpha A + \alpha B \quad (\text{پ})$$

$$(\alpha + \beta)A = \alpha A + \beta A \quad (\text{ت})$$

## ۵. ۲. ۶ مثال:

$$B = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & 3 & 0 \end{bmatrix}$$

ماتریس های

رادر نظر بگیرید. ماتریس  $D$  را به قسمی پیدا کنید که  $2A + 3D = B$ .

حل:

باتوجه به ویژگی های جمع و ضرب اسکالر در ماتریس ها، داریم:

$$D = \frac{1}{3}B - \frac{2}{3}A$$

$$3D = B - 2A$$

بنابراین

$$D = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} - \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & 3 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} - 2 & -\frac{1}{3} - \frac{4}{3} & \frac{2}{3} - \frac{2}{3} \\ 0 - \frac{2}{3} & \frac{1}{3} - 2 & 0 - 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{5}{3} & -\frac{5}{3} & 0 \\ -\frac{2}{3} & -\frac{5}{3} & 0 \end{bmatrix}$$

## ۵. ۲. ۸ تعریف:

فرض کنیم  $A = (a_{ij})_{m \times n}$  و  $B = (b_{ij})_{p \times q}$  دو ماتریس باشند. حاصلضرب

$A$  در  $B$  ماتریس  $m \times n$  و  $AB = C = (c_{ij})_{m \times n}$  است به طوری که به ازای

هر  $i=1, 2, \dots, m$  و  $j=1, 2, \dots, n$

$$c_{ij} = \sum_{k=1}^p a_{ik} b_{kj}$$
$$= a_{i1} b_{1j} + a_{i2} b_{2j} + \dots + a_{ip} b_{pj} .$$

## ۵.۲.۹ مثال:

فرض کنیم

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ -1 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}$$

ماتریس AB را پیدا کنید.

حل:

$$\begin{aligned} AB &= \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ -1 & 1 & 2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} (1)(1) + (2)(-1) & (1)(2) + (2)(1) & (1)(3) + (2)(2) \\ (2)(1) + (3)(-1) & (2)(2) + (3)(1) & (2)(3) + (3)(2) \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -1 & 4 & 7 \\ -1 & 7 & 12 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Payar Noor University Book

**PNUeb**

۵.۲.۱۱ قضیه :

فرض کنیم  $A = (a_{ij})_{m \times n}$  یک ماتریس  $m \times n$  باشد در این صورت

$$AI_n = A = I_n A .$$

۵.۲.۱۲ قضیه:

فرض کنیم  $A = (a_{ij})_{m \times n}$  ،  $B = (b_{ij})_{p \times q}$  و  $C = (c_{ij})_{q \times n}$  در این صورت

$$A(BC) = (AB)C .$$

۵.۲.۱۴ مثال:

فرض کنیم

$$C = \begin{bmatrix} 7 & 8 \\ 4 & 0 \end{bmatrix}$$

$$B = \begin{bmatrix} 6 & 7 \\ 4 & 0 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

نشان دهید که  $AB = AC$

حل:

داریم

$$AB = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 & 7 \\ 4 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$AC = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 7 & 8 \\ 4 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

بنابراین، این مثال نشان می دهد که از  $AB = AC$  نمی توان نتیجه گرفت که

$$B=C$$

## ۵.۲.۱۵ تعریف:

فرض کنیم  $A = (a_{ij})_{m \times n}$  در این صورت **ترانهاده**  $A$  یک ماتریس  $m \times n$  به

نمایش  $A^T$  است که عنصر  $(i, j)$  آن برابر با عنصر  $(j, i)$  ام ماتریس  $A$  است.

به عبارت دیگر  $A^T = (b_{ij})$ ، که در آن به ازای هر  $i, j$ ،

$$b_{ij} = a_{ji}$$

به عنوان مثال

$$A^T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} \\ a_{12} & a_{22} \\ a_{13} & a_{23} \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \end{bmatrix}$$



## ۵.۲.۱۶ قضیه :

فرض کنیم  $A$  و  $B$  دو ماتریس  $m \times n$  و  $\alpha$  یک اسکالر باشد. در این صورت

(الف)  $(A^T)^T = A$ : ترانهاده ترانهاده یک ماتریس مساوی است با خود آن ماتریس .

(ب)  $(\alpha A)^T = \alpha A^T$ : ترانهاده ضرب اسکالر یک ماتریس مساوی است با ضرب اسکالر ترانهاده آن ماتریس .

(پ)  $(A+B)^T = A^T + B^T$ : ترانهاده مجموع دو ماتریس برابر است با

مجموع ترانهاده آن ماتریس ها .

۵. ۲. ۱۷ قضیه :

اگر  $A$  و  $B$  دو ماتریس مربعی باشند، آنگاه :

$$(AB)^T = B^T A^T$$

۵. ۲. ۱۸ تعریف:

ماتریس مربعی  $A$  را متقارن می گوئیم اگر

$$A = A^T$$

## ۵. ۲. ۱۹ مثال:

نشان دهید که برای هر ماتریس مربعی  $A$ ، ماتریس  $A + A^T$  متقارن است.

حل:

$$(A + A^T)^T = A^T + (A^T)^T$$

با توجه به قضیه ۵. ۲. ۱۶، داریم

$$A^T + A = A + A^T.$$

در نتیجه  $A + A^T$  متقارن است.

## ۵. ۳ دترمینان

۵. ۳. ۳ مثال:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 5 \end{bmatrix}$$

اگر

$$\det A = \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 5 \end{vmatrix} = (3)(5) - (1)(2) = 13 .$$

آنگاه

$$A = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$$

اگر

$$\det A = \begin{vmatrix} -3 & 1 \\ -1 & 3 \end{vmatrix} = (-3)(3) - (-1)(1) = -8 .$$

آنگاه

### ۵.۳.۴ تعریف:

برای هر  $a_{ij}$  در ماتریس  $A = (a_{ij})_{n \times n}$ ، همساز  $a_{ij}$  برابر است با عدد

$$A_{ij} = (-1)^{i+j} M_{ij} .$$

### ۵.۳.۵ مثال:

اگر  $A$  ماتریس  $3 \times 3$  فوق باشد، آنگاه

$$A_{11} = (-1)^{1+1} M_{11} = -12 , \quad A_{31} = (-1)^{3+1} M_{31} = 0$$

$$A_{32} = (-1)^{3+2} M_{32} = - \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 5 & 6 \end{vmatrix} = -(6 - 10) = 4$$

والی آخر.

### ۵.۳.۷ مثال:

دترمینان ماتریس زیر را بیابید.

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 3 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

حل:

دترمینان این ماتریس را با استفاده از سطر اول حساب می‌کنیم:

$$|A| = \begin{vmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 3 & 2 & 0 \end{vmatrix} = a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12} + a_{13}A_{13}$$

$$= 2(-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 0 \end{vmatrix} + 2(-1)^{1+2} \begin{vmatrix} 0 & -1 \\ 3 & 0 \end{vmatrix} + 0 \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 2 \end{vmatrix}$$

Payam Noor University Ebook

PNUweb

$$= 2(0+2) - 2(0+3) + 0(0-3) = 4 - 6 + 0 = -2 .$$

حال همین دترمینان را مثلاً "با استفاده از ستون سوم محاسبه می کنیم:

$$|A| = \begin{vmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 3 & 2 & 0 \end{vmatrix} = a_{13}A_{13} + a_{23}A_{23} + a_{33}A_{33}$$

$$= 0A_{13} + (-1)A_{23} + 0A_{33}$$

$$= 0 - (-1)^{2+3} \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 2 \end{vmatrix} + 0 = -(-1)(4 - 6) = -2$$

## ویژگی های دترمینان

محاسبه دترمینان با استفاده از سطر یا ستونی که بیشترین تعداد صفر را دارد آسانتر است. در اسلاید بعدی فهرستی از ویژگی های دترمینان را بدون اثبات می آوریم و با استفاده از این ویژگی ها، دترمینان یک ماتریس را به صورتی ساده تر محاسبه می کنیم.



## ۵.۳.۹ قضیه :

(۱) اگر ماتریس  $A$  شامل یک سطر (یا ستون) صفر باشد، آنگاه  $|A|=0$

(۲) اگر تمام عناصر یک سطر (یا ستون) ماتریس  $A$  در عددی ضرب شود، مقدار دترمینان این ماتریس در آن عدد ضرب می شود.

(۳) اگر دو سطر (یا ستون) یک ماتریس را با هم عوض کنیم، علامت مقدار دترمینان تغییر می کند.

(۴) اگر دو سطر (یا ستون) ماتریسی یکسان باشند، مقدار دترمینان آن ماتریس صفر است.

(۵) اگر مضرب اسکالری از یک سطر (یا ستون) را با سطر (یا ستون) دیگری جمع کنیم، مقدار دترمینان تغییر نمی کند.

$$|AB| = |A||B|$$

(۶) اگر  $A$  و  $B$  دو ماتریس  $n \times n$  باشند، آنگاه

(۷) اگر  $A$  یک ماتریس قطری باشد، دترمینان  $A$  برابر با حاصلضرب عناصر قطری آن است.

$$|A| = |A^T| \quad (۸)$$

$$|I| = 1 \quad (۹)$$

## ۵.۳.۱۰ امثال:

(الف) چون یک سطر ماتریس صفر است، پس

$$\begin{vmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 5 & 3 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 1 & 5 & -1 & 2 \end{vmatrix} = 0 .$$

(ب)

$$\begin{vmatrix} 1 & 3 & 2 & 1 \\ 1 & 4 & 5 & 2 \\ 2 & 0 & 1 & 0 \\ 3 & 0 & 1 & 2 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} 1 & 4 & 5 & 2 \\ 1 & 3 & 2 & 1 \\ 2 & 0 & 1 & 0 \\ 3 & 0 & 1 & 0 \end{vmatrix} .$$

(پ)

$$\begin{vmatrix} 2 & 4 \\ 5 & 6 \end{vmatrix} = 2 \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 5 & 6 \end{vmatrix} .$$

(ت)

$$\begin{vmatrix} 8 & 4 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = 4 \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = 2(0) = 0 .$$

(ث)

$$\begin{vmatrix} 1 & 6 & 1 \\ 2 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & 5 \end{vmatrix} \xrightarrow{R_2 - 2R_1} \begin{vmatrix} 1 & 6 & 1 \\ 0 & -9 & 0 \\ 1 & 1 & 5 \end{vmatrix} .$$

★ نماد  $R_2 - 2R_1$  یعنی دو برابر سطر اول از سطر دوم کم شود.

✍️ با استفاده از این قواعد می توانیم مقدار دترمینان ها را نسبتا آسانتر محاسبه کنیم.

مضاربی از یک سطر (یا ستون) را با سطر (یا ستون) دیگر جمع می کنیم تا این که

سطری (یا ستونی) به دست آوریم که همه عناصر آن ، به جز احتمالاً " یک عنصر ،

صفر باشند. سپس دترمینان را بر حسب همسازه های آن سطر (یا ستون) بسط

می دهیم. این روند را ادامه می دهیم تا دترمینان های  $2 \times 2$  به دست آوریم.

## ۵. ۴ وارون ماتریس

در این بخش وارون ماتریس های مربعی را تعریف می کنیم و روش هایی برای محاسبه آن ارائه می دهیم.

### ۵. ۴. ۱ تعریف:

ماتریس مربعی  $A$  را وارونپذیر (یا نا منفرد) می گوئیم اگر ماتریسی مانند  $B$  وجود داشته باشد به طوری که:

$$AB=I=BA .$$

\* اگر ماتریس  $A$  وارونپذیر باشد، آنگاه وارون آن یکتا است.

زیرا اگر  $B$  و  $C$  هر دو وارون  $A$  باشند، در این صورت

$$B=BI=B(AC)$$

$$=(BA)C$$

$$=IC=C$$

(زیرا  $AC=I$ )

(زیرا  $BA=I$ )

باتوجه به این مطلب، وارون  $A$  را در صورت وجود با نماد  $A^{-1}$  نشان می دهیم.

## ۵. ۴. ۲ قضیه :

اگر  $A$  و  $B$  دو ماتریس  $n \times n$  وارونپذیر باشند، آنگاه

(الف) ماتریس  $AB$  وارونپذیر است و  $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$ .

(ب)  $(A^{-1})^{-1} = A$ .

(پ) ماتریس  $A^T$  وارونپذیر است و  $(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$ .



## ۵. ۴. ۴ مثال:

وارون ماتریس زیر را (در صورت وجود) تعیین کنید.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$$

حل:

وارون این ماتریس، در صورت وجود، ماتریسی به صورت

$$B = \begin{bmatrix} x & y \\ z & t \end{bmatrix}$$

است به طوری که  $AB=I=BA$  یعنی

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x & y \\ z & t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

یا

$$\begin{bmatrix} x & y \\ 2x + z & 2y + t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} .$$

پس

$$x = 1$$

$$y = 0$$

$$2x + z = 0$$

$$2y + t = 1$$

در نتیجه  $x = 1$ ،  $y = 0$ ،  $z = -2$ ،  $t = 1$ . پس

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}$$

ملاحظه می کنیم که مساله پیدا کردن وارون یک ماتریس با مساله حل یک

دستگاه معادلات در رابطه است. در این بخش روش هایی را برای پیدا کردن وارون

یک ماتریس ارائه می دهیم. در بخش ۶ دستگاه معادلات را مورد بررسی قرار

می دهیم.

## ۵.۴.۶ اعمال سطری مقدماتی

هریک از اعمال زیر را یک عمل سطر مقدماتی می نامیم.

(الف) تعویض دو سطر یک ماتریس .

(ب) ضرب کردن یک سطر ماتریس در یک عدد ناصفر.

(پ) افزودن مضربی از یک سطر ماتریس بر سطر دیگر.

\* می خواهیم با استفاده از این اعمال سطری وارون یک ماتریس را، در صورت

وجود تعیین کنیم. نخست به مثال زیر توجه کنید.

## ۵. ۴. ۹ محاسبه وارون ماتریس به روش تحویل سطری

برای محاسبه وارون ماتریس مربع  $A$  از مرتبه  $n$  ابتدا ماتریس مرکب

$$A_M = [A|I_n]$$

راتشکیل می دهیم. سپس با انجام اعمال سطری مقدماتی سعی می کنیم

ماتریس مرکب را به صورت  $[I|B]$  دریاوریم، دراین صورت

$$A^{-1} = B$$

۵. ۴. ۱۰ مثال:

وارون ماتریس زیر را تعیین کنید .

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & 7 & -7 \\ -1 & 2 & -5 & 8 \\ 3 & -4 & 13 & -17 \\ 2 & -2 & 8 & -11 \end{bmatrix}$$

حل:

$$A_M = \left[ \begin{array}{cccc|cccc} 1 & -2 & 7 & -7 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -5 & 8 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & -4 & 13 & -17 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & -2 & 8 & -11 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

$$\begin{array}{l} R_2 + R_1 \\ R_3 - 3R_1 \\ R_4 - 2R_1 \end{array} \rightarrow \left[ \begin{array}{cccc|cccc} 1 & -2 & 7 & -7 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -8 & 4 & -3 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & -6 & 3 & -2 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

$$\begin{array}{l} \frac{1}{2}R_3 \\ R_2 \leftrightarrow R_3 \end{array} \rightarrow \left[ \begin{array}{cccc|cccc} 1 & -2 & 7 & -7 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -4 & 2 & -\frac{3}{2} & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -6 & 3 & -2 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

$$\begin{array}{l} \xrightarrow{R_1+2R_2} \\ \xrightarrow{R_4-2R_2} \end{array} \left[ \begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & -1 & -3 & -2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -4 & 2 & -\frac{3}{2} & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & 1 & 0 & -1 & 1 \end{array} \right]$$

$$\xrightarrow{\frac{1}{2}R_3} \left[ \begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & -1 & -3 & -2 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -4 & 2 & -\frac{3}{2} & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & 2 & 2 & -1 & 1 \end{array} \right]$$

$$\begin{array}{l} \xrightarrow{R_1+R_3} \\ R_2+4R_3 \\ R_4+2R_3 \end{array} \left[ \begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & -\frac{5}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 4 & -\frac{1}{2} & 2 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -2 & 2 & 2 & 1 & -1 \\ & & & & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{-1}{2} \end{array} \right]$$

$$\xrightarrow{\frac{-1}{2}R_4} \left[ \begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & -\frac{5}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 4 & -\frac{1}{2} & 2 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{-1}{2} \end{array} \right]$$



$$\begin{array}{l}
 R_1 + \frac{5}{2}R_4 \\
 R_2 - 4R_4 \\
 R_3 - \frac{1}{2}R_4
 \end{array}
 \rightarrow
 \left[ \begin{array}{cccc|cccc}
 1 & 0 & 0 & 0 & \frac{3}{2} & -\frac{7}{2} & \frac{9}{4} & -\frac{5}{4} \\
 0 & 1 & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 0 & -\frac{3}{2} & 2 \\
 0 & 0 & 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\
 0 & 0 & 0 & 1 & 2 & 4 & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\
 & & & & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2}
 \end{array} \right]$$

$A^{-1}$

## ۵.۴.۱۴ تعریف:

ماتریس الحاقی ماتریس مربعی  $A = (a_{ij})_{n \times n}$  را با  $\text{adj}A$  نشان می دهیم  
و آن را به صورت

$$\text{adj}A = (A_{ij})^T$$

تعریف می کنیم . به عبارت دیگر  $\text{adj}A$  ترانهاده ماتریس همسازه های  $A$   
است.

## ۵.۴.۱۵ مثال:

ماتریس الحاقی ماتریس زیر را بیابید.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 5 \end{bmatrix}$$

حل:

همسازه های این ماتریس عبارتند از:

$$A_{11} = (-1)^{1+1} M_{11} = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 5 \end{vmatrix} = 5$$

$$A_{12} = (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ 2 & 5 \end{vmatrix} = 0$$

$$A_{13} = (-1)^{1+3} \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = -2$$

$$A_{21} = (-1)^{2+1} \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 5 \end{vmatrix} = -4$$

والی آخر. در نتیجه ماتریس همسازه های  $A$  برابر است با

$$B = \begin{bmatrix} 5 & 0 & -2 \\ -4 & 3 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

و

$$\text{adj} A = B^T = \begin{bmatrix} 5 & -4 & -1 \\ 0 & 3 & 0 \\ -2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Payam Noor University Ebook

**PNU**eb

## ۵.۴.۱۹ مثال:

وارون ماتریس داده شده در مثال ۵.۴.۱۵ را به روش الحاقی تعیین کنید.

حل:

چون  $|A| = 3 \neq 0$ ، پس  $A^{-1}$  وجود دارد. چون

$$\text{adj}A = \begin{bmatrix} 5 & -4 & -1 \\ 0 & 3 & 0 \\ -2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$A^{-1} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 5 & -4 & -1 \\ 0 & 3 & 0 \\ -2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

پس

## ۵. دستگاه معادلات خطی

۵.۵. ۴ تعریف:

مجموعه ای از معادله خطی چون

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2$$

⋮

$$a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m$$

رایک دستگاه  $m$  معادله خطی  $n$  مجهولی می نامیم. هر  $n$ -تایی

$(x_1, x_2, \dots, x_n)$

از اعداد حقیقی که در هریک از این معادلات صدق کند، یک جواب این دستگاه

نامیده می شود.

✍ حال روش هایی برای حل یک دستگاه معادله خطی ارائه می دهیم.

## ۵.۵. روش حذفی گاوس

به آسانی دیده می شود که اعمال زیر روی معادلات یک دستگاه، جواب های آن را تغییر نمی دهند:

۱. ضرب یک عدد غیر صفر در یک معادله.
۲. عوض کردن ترتیب معادلات.
۳. افزودن مضربی از یک معادله به معادله دیگر.

✳ با استفاده از اعمال فوق دستگاه معادلات را مطابق مثال های زیر حل می کنیم.

## ۵. ۵. ۷ مثال:

$$A_M = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 3 & 0 & -2 & -4 \\ 5 & 2 & -2 & -2 \end{bmatrix}$$

دستگاه زیر را حل کنید.

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = -1 \\ 3x_1 + 0x_2 - 2x_3 = -4 \\ 5x_1 + 2x_2 - 2x_3 = -2 \end{cases}$$

حل:

داریم

$$\begin{array}{l} R_2 - 3R_1 \\ \hline R_3 - 5R_1 \end{array} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & -3 & -2 & -7 \\ 0 & -3 & -2 & -7 \end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow{R_3 - R_2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & -3 & -2 & -7 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{-\frac{1}{3}R_2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & \frac{2}{3} & \frac{7}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Payam Noor University Ebook

PNUeb

$$R_1 - R_2 \quad \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -\frac{2}{3} & -\frac{4}{3} \\ 0 & 1 & \frac{2}{3} & \frac{7}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

ملاحظه می کنیم که از سطر سوم نمی توانیم برای پاک کردن ستون سوم استفاده کنیم. بنابراین پاک سازی ستون ها تا جائیکه ممکن است انجام گرفته است. به این ترتیب دستگاه داده شده به صورت زیر تحویل یافته است.

$$x_1 - \frac{2}{3}x_3 = -\frac{4}{3}$$

$$x_2 + \frac{2}{3}x_3 = \frac{7}{3}$$

در این صورت  $x_3$  را یک مجهول آزاد می گوئیم، زیرا با دادن مقادیر مختلف به آن

کلید جواب های این دستگاه به دست می آیند.



به عنوان مثال:

$$\begin{array}{l} x_3=0 \quad , \quad x_2=\frac{7}{3} \quad , \quad x_1=\frac{-4}{3} \\ x_3=1 \quad , \quad x_2=\frac{5}{3} \quad , \quad x_1=\frac{-2}{3} \end{array}$$

دو جواب از بی نهایت جواب این دستگاه هستند. به طور کلی، هر

$$x_3 = a \quad , \quad x_2 = -\frac{2}{3}a + \frac{7}{3} \quad , \quad x_1 = \frac{2}{3}a - \frac{4}{3}$$

که در آن  $a \in \mathbb{R}$ ، یک جواب دستگاه داده شده است.

## ۵.۵. ۱۰ دستور کرامر

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1$$

⋮

$$a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n$$

دستگاه  $n$  معادله خطی  $n$  مجهولی

را در نظر بگیرید. فرض کنیم  $A = (a_{ij})_{n \times n}$  ماتریس ضرایب این دستگاه باشد.

به ازای هر  $i = 1, 2, \dots, n$  فرض کنید  $B_i$  ماتریس حاصل از جایگزین کردن

ستون  $i$  ماتریس  $A$  توسط ستون

$$\begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

باشد.

اگر  $|A| \neq 0$  آنگاه دستگاه فوق دارای جواب منحصر به فرد زیر است

$$x_1 = \frac{|B_1|}{|A|} \quad x_2 = \frac{|B_2|}{|A|} \quad x_n = \frac{|B_n|}{|A|}$$

این قاعده حل یک دستگاه  $n$  معادله خطی  $n$  مجهولی را **دستور کرامر** می نامیم.

۵. ۵. ۱۱ مثال:

$$2x_1 - 3x_2 = 5$$

$$x_1 - 2x_2 = 0$$

دستگاه زیر را به روش کرامر حل کنید.

حل :

چون

$$|A| = \begin{vmatrix} 2 & -3 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = 7$$

$$|B_1| = \begin{vmatrix} 5 & -3 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = 10$$

$$|B_2| = \begin{vmatrix} 2 & 5 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = -5$$

پس جواب منحصر به فرد این دستگاه عبارت است از

$$x_1 = \frac{|B_1|}{|A|} = \frac{10}{7}$$

$$x_2 = \frac{|B_2|}{|A|} = -\frac{5}{7}$$

## ۵.۵. نمایش ماتریسی یک دستگاه

به آسانی دیده می شود که دستگاه معادلات خطی

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1$$

⋮

$$a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m$$

رامی توان به صورت معادله ماتریسی  $AX=B$  نمایش داد، که در آن

$$A = (a_{ij})_{m \times n}$$

$$B = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

$$X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

اگر  $A$  یک ماتریس  $n \times n$  وارون پذیر باشد، آنگاه

$$X = A^{-1}B$$

به این ترتیب جواب منحصر به فرد دستگاه داده شده به دست می آید.

★ به مثال اسلاید بعدی توجه کنید.

## ۵. ۶ پایه و بعد

فرض کنیم  $\mathbb{R}^n$  مجموعه همه  $n$ -تای های اعداد حقیقی باشد. در بخش ۵. ۱ دو عمل جمع و ضرب اسکالر را برای عناصر مجموعه  $\mathbb{R}^n$  تعریف کردیم که دارای ویژگی های مذکور در قضیه ۵. ۱. ۳ هستند. در بخش ۵. ۲ نیز ملاحظه کردیم که مجموعه همه ماتریس های  $m \times n$  با عناصر حقیقی همراه با جمع و ضرب اسکالر آنها دارای ویژگی های قضیه ۵. ۱. ۳ است.

\* این ساختارهای ریاضی مثال هایی از مفهوم مجرد فضای برداری هستند. قصد

ما این نیست که مفهوم مجرد فضای برداری را تعریف کنیم ، بلکه می خواهیم

برخی از مفاهیم کلی در مورد فضاهای برداری را برای فضاهای برداری  $\mathbb{R}^n$  ، به

ویژه  $\mathbb{R}^2$  ،  $\mathbb{R}^3$  مورد مطالعه قرار می دهیم.

WWW\*PNUeB\*COM

## ۵.۱.۶ تعریف:

می گوئیم که مجموعه  $\{u_1, u_2, \dots, u_k\}$  از اعضای فضا برداری  $R^n$  دارای استقلال خطی

است اگر هیچ مجموعه ای از اعداد  $a_1, a_2, \dots, a_k$  بجز  $a_k = \dots = a_2 = a_1 = 0$

وجود نداشته باشد به طوری که

$$a_1 u_1 + a_2 u_2 + \dots + a_k u_k = (0, \dots, 0).$$

به عبارت دیگر، مجموعه  $\{u_1, u_2, \dots, u_k\}$  دارای استقلال خطی است اگر تنها جواب

معادله  $x_1 u_1 + x_2 u_2 + \dots + x_k u_k = (0, \dots, 0)$  برابر با  $x_k = \dots = x_2 = x_1 = 0$  باشد.

در غیر این صورت می گوئیم مجموعه  $\{u_1, u_2, \dots, u_k\}$  دارای وابستگی خطی است.



## ۵. ۶. ۲ مثال:

آیا مجموعه  $\{(2, 0, 0), (1, 0, 0), (0, 0, 1)\}$  دارای وابستگی خطی است.

حل:

بله، زیرا

$$(1)(2, 0, 2) + (-2)(1, 0, 0) + (-2)(0, 0, 1) = (0, 0, 0)$$

## ۵. ۶. ۳ مثال:

نشان دهید که مجموعه  $\{(1, 1, 0), (1, 0, 1), (0, 1, 1)\}$  دارای استقلال خطی است.

حل:

فرض کنید:

$$x_1(1, 1, 0) + x_2(1, 0, 1) + x_3(0, 1, 1) = (0, 0, 0)$$

\* نشان می دهیم که تنها جواب این معادله  $x_3 = x_2 = x_1 = 0$  است.

از معادله فوق دستگاه زیر به دست می آید.

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = 0 \\ x_1 + x_3 = 0 \\ x_2 + x_3 = 0 \end{cases}$$

روشن است که اگر دترمینان ماتریس ضرایب این دستگاه مخالف صفر باشد، این دستگاه تنها دارای جواب است.

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = -2 \neq 0$$

پس مجموعه  $A$  دارای استقلال خطی است.

## ۵. ۶. ۴ مثال:

نشان دهید که مجموعه  $A = \{(1,2,0), (0,1,0), (1,0,0)\}$  دارای وابستگی خطی است.

حل:

$$x_1(1,2,0) + x_2(0,1,0) + x_3(1,0,0) = (0,0,0) \quad \text{معادله}$$

رادرنظر می گیریم.

$$\begin{cases} x_1 + x_3 = 0 \\ 2x_1 + x_2 = 0 \end{cases}$$

از این معادله دستگاه زیر به دست می آید.

این دستگاه بی نهایت جواب دارد. به عنوان مثال  $x_1 = 1$  و  $x_2 = -2$  و  $x_3 = -1$  یک جواب آن است. یعنی

$$(1,2,0) - 2(0,1,0) - (1,0,0) = (0,0,0)$$

پس مجموعه  $A$  دارای وابستگی خطی است.

## ۵. ۶. ۹ مثال:

مختصات بردار  $(5,4)$  را نسبت به پایه مرتب  $\{(1,2), (2,3)\}$  تعیین کنید.

حل:

فرض کنیم

$$(5,4) = x_1(1,2) + x_2(2,3)$$

در این صورت

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 = 5 \\ 2x_1 + 3x_2 = 4 \end{cases}$$

پس از حل کردن این دستگاه جواب  $x_1 = -7$  و  $x_2 = 6$  به دست می آید.  
یعنی

$$(5,4) = -7(1,2) + 6(2,3)$$

پس مختصات بردار  $(5,4)$  نسبت به پایه مرتب داده شده عبارتند از

$$x_1 = -7$$

$$x_2 = 6$$

## ۵.۶.۱۱ ماتریس تغییر مختصات

فرض کنیم  $(x_1, x_2, x_3)$  مختصات نقطه  $P$  در پایه متعارف  $\{(1,0,0), (0,1,0), (0,0,1)\}$

باشد و می خواهیم مختصات آن را نسبت به پایه جدید زیر به دست آوریم.

$$B = \{(a_{11}, a_{21}, a_{31}), (a_{12}, a_{22}, a_{32}), (a_{13}, a_{23}, a_{33})\}$$

اگر  $x'_1, x'_2, x'_3$  مختصات جدید نقطه  $P$  باشند، آنگاه

$$\begin{aligned} (x_1, x_2, x_3) &= x'_1 (a_{11}, a_{21}, a_{31}) + x'_2 (a_{12}, a_{22}, a_{32}) \\ &+ x'_3 (a_{13}, a_{23}, a_{33}) \end{aligned}$$

از این معادله دستگاه زیر به دست می آید.

$$x_1 = a_{11}x'_1 + a_{12}x'_2 + a_{13}x'_3$$

$$x_2 = a_{21}x'_1 + a_{22}x'_2 + a_{23}x'_3$$

$$x_3 = a_{31}x'_1 + a_{32}x'_2 + a_{33}x'_3$$

اگر  $A = (a_{ij})_{3 \times 3}$ ، آنگاه دستگاه فوق به صورت ماتریسی

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ x'_3 \end{bmatrix}$$

است که رابطه بین مختصات قدیم و جدید نقطه P است.

✍ ماتریس A را ماتریس تغییر مختصات می نامیم. ستون  $\mathbf{i}$  ام این ماتریس برابر با بردار  $\mathbf{i}$  ام پایه B است .

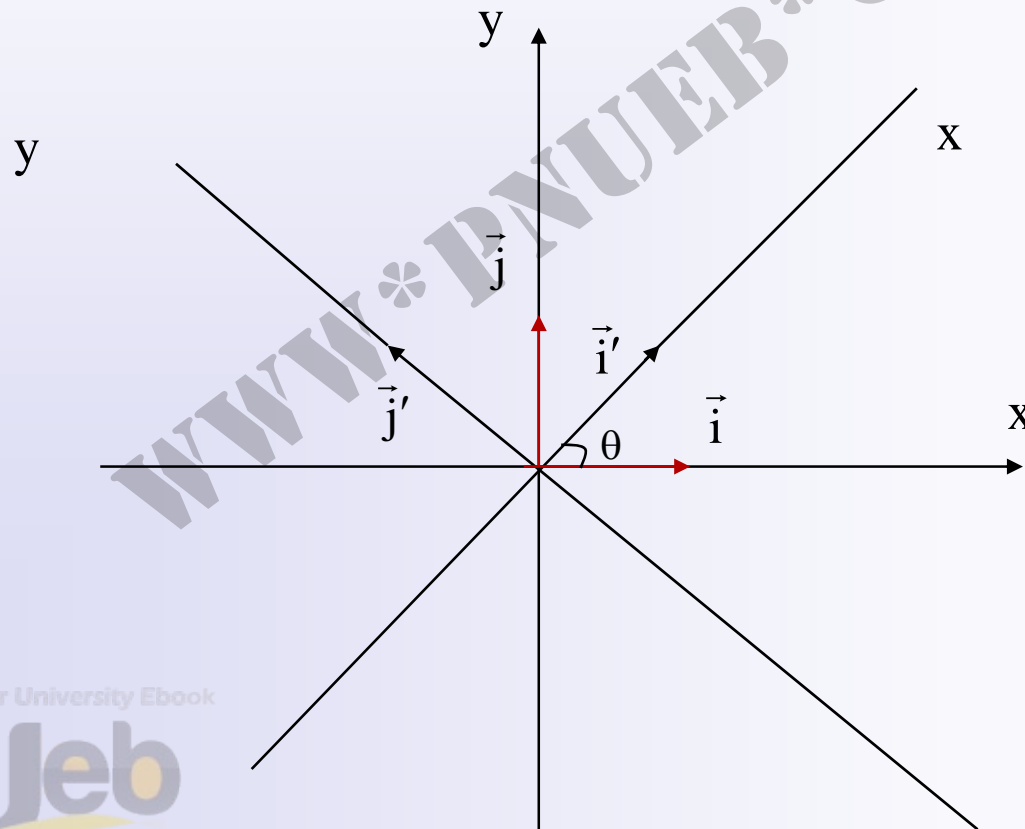
$$\begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ x'_3 \end{bmatrix} = \mathbf{A}^{-1} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

✳ نکته جالب توجه این است که ماتریس تغییر مختصات همواره وارون پذیر است بنابراین مختصات جدید نقطه P از رابطه زیر به دست می آیند.

## ۵. ۶. ۱۴ مثال:

فرض کنید دستگاه مختصات متعارف در صفحه را به اندازه زاویه  $\theta$  در جهت خلاف حرکت عقربه های ساعت دوران داده ایم. مختصات جدید هر نقطه دلخواه  $P(x_1, x_2)$  را به دست آورید.

حل:





به آسانی دیده می شود که  $\vec{i}' = (\cos \theta, \sin \theta)$  و  $\vec{j}' = (-\sin \theta, \cos \theta)$  بنابراین

ماتریس تغییر مختصات نسبت به پایه جدید  $\{\vec{i}', \vec{j}'\}$  برابر است با

$$A = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$$

در نتیجه

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$$

بنابراین رابطه مختصات جدید با مختصات قدیم نقطه P عبارت است از

$$\begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

$$x'_2 = (-x_1 \sin \theta + x_2 \cos \theta) \quad x'_1 = (x_1 \cos \theta + x_2 \sin \theta) \quad \text{یعنی}$$

## ۵. ۷ تبدیل خطی و بردار ویژه

### ۵. ۷. ۱ تعریف

فرض کنیم  $V$  و  $W$  دو فضای برداری (مثلاً  $\mathbb{R}^n$  و  $\mathbb{R}^m$ ) باشند. تابع

$T: V \rightarrow W$  یک تبدیل خطی است اگر

$$T(u+v) = T(u) + T(v) \quad (1) \text{ به ازای هر دو بردار } u \text{ و } v \text{ در } V,$$

$$T(\alpha u) = \alpha T(u) \quad (2) \text{ به ازای هر بردار } u \text{ در } V \text{ و هر اسکالر } \alpha.$$

★ در این بخش بردارهای  $\mathbb{R}^n$  را به طور ستونی نمایش می دهیم.

## ۵. ۷. ۲ مثال:

بررسی کنید که تابع  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  با تعریف زیر یک تبدیل خطی است.

$$T \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

حل:

$$T \left( \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{bmatrix} \right) = T \begin{bmatrix} x_1 + x_2 \\ y_1 + y_2 \\ z_1 + z_2 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} x_1 + x_2 \\ y_1 + y_2 \\ z_1 + z_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \end{bmatrix} = T \left( \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{bmatrix} \right) + T \left( \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{bmatrix} \right)$$

$$T \left( \alpha \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \right) = T \begin{bmatrix} \alpha x \\ \alpha y \\ \alpha z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha x \\ \alpha y \end{bmatrix} = \alpha T \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \alpha \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

پس  $T$  یک تبدیل خطی است.

## ۵. ۷. قضیه:

برای هر تبدیل خطی  $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  یک ماتریس  $m \times n$  چون  $A$  وجود دارد  
به طوری که به ازای هر بردار  $X$  در  $\mathbb{R}^n$ ،  $T(X) = AX$  . ستون های این ماتریس  
به ترتیب عبارتند از:

$$T \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad T \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \dots, T \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

$A$  را یک ماتریس نمایشگر  $T$  (نسبت به پایه های متعارف) می نامیم.

## ۵. ۷. ۷ مقادیر ویژه و بردارهای ویژه

فرض کنیم تبدیل خطی  $T$  از  $\mathbb{R}^n$  به روی خودش تعریف شده باشد. مساله پیدا

کردن اسکالرهایی چون  $\lambda$  و بردارهایی چون  $X$  در  $\mathbb{R}^n$  به طوری که

$$T(X) = \lambda X$$

به مساله مقادیر ویژه معروف است. اگر برای اسکالر چون  $\lambda$  بردار ناصفر  $X$  وجود

داشته به طوری که در معادله فوق صدق کند، آنگاه  $\lambda$  را یک مقدار ویژه  $T$  و  $X$  را

یک بردار ویژه  $T$  متناظر با مقدار ویژه  $\lambda$  می نامیم.

# فصل ششم

## توابع برداری

### مقدمه و هدف کلی

در این فصل حد، مشتق، انتگرال و کاربردهای توابعی را مورد بحث قرار می‌دهیم که دامنه آنها مجموعه‌ای از اعداد حقیقی است ولی برد آنها به جای اعداد حقیقی مجموعه‌ای از بردارهاست.

این نوع توابع، که توابع برداری نامیده می‌شوند کاربردهای بسیاری دارند. به عنوان نمونه، برای توصیف ویژگی‌های ابتدایی حرکت هر جسم، مثلاً "حرکت یک ماهواره، از یک تابع برداری که دامنه‌اش بازه‌ای از زمان و نگاره‌اش در لحظه  $t$  بردار موضع آن جسم است، استفاده می‌شود.

## هدف های دقیق آموزشی

از خواننده انتظار می رود که پس از مطالعه و یادگیری مطالب این فصل بتواند:

۱. تابع برداری را تعریف کند.
۲. مشتق و انتگرال توابع برداری را تعریف کند.
۳. ویژگی های مشتق و انتگرال توابع برداری را بیان کند.
۴. بردارهای موضع سرعت ، و شتاب را تعریف کند و آنها را برای یک جسم متحرک محاسبه کند.
۵. بردارهای مماس و قائم بریک منحنی را تعیین کند
۶. مولفه های مماسی و قائم شتاب را محاسبه کند.
۷. خمیدگی منحنی را تعریف کند.
۸. روش های متفاوت تعیین خمیدگی یک منحنی را به کاربرد.

## ۶. احد، مشتق و انتگرال

متغیر مستقل توابع برداری را به جای  $X$  با  $t$  نمایش می دهیم، زیرا اغلب کاربرد- های دامنه این توابع بازه ای از زمان است.

متناظر با هر تابع برداری  $\vec{F}$  سه تابع حقیقی  $f_1$ ،  $f_2$ ،  $f_3$ ، به نام مولفه های  $\vec{F}$

وجود دارند. در واقع به ازای هر  $t$  در دامنه  $\vec{F}$ ،  $f_1(t)$ ،  $f_2(t)$ ،  $f_3(t)$  به ترتیب

مولفه های اول، دوم و سوم  $\vec{F}(t)$  هستند.

$$\begin{aligned}\vec{F}(t) &= (f_1(t), f_2(t), f_3(t)) \\ &= f_1(t) \vec{i} + f_2(t) \vec{j} + f_3(t) \vec{k}\end{aligned}$$

به عنوان مثال، مولفه های تابع برداری  $\vec{H}$  فوق الذکر عبارتند از

$$f_3(t) = 0$$

$$f_2(t) = \cos t$$

$$f_1(t) = \sin t$$



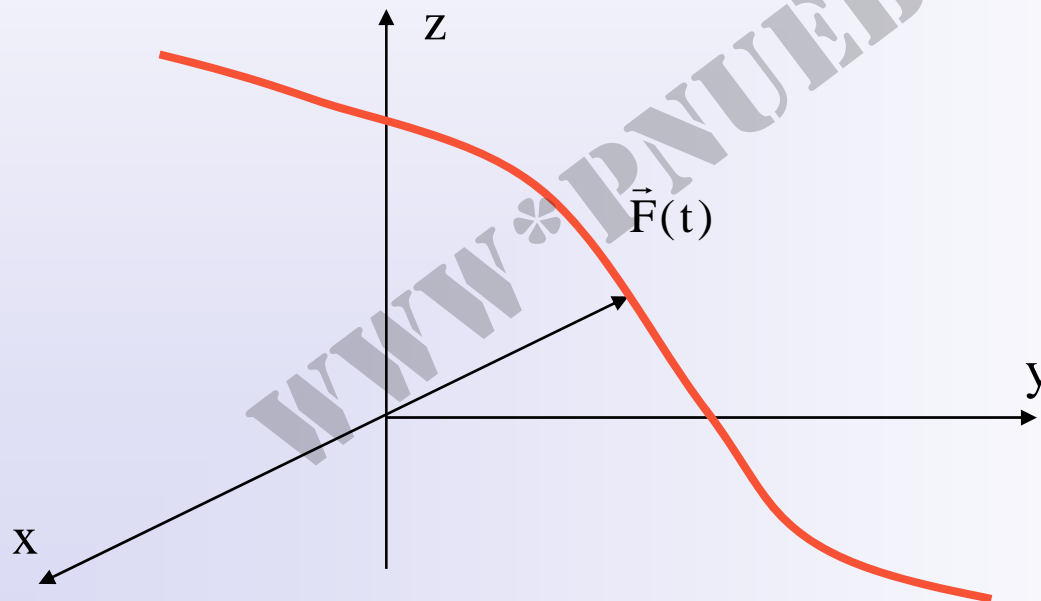
اگر به ازای هر  $t$  ،  $P(x,y,z)$  را نقطه انتهایی بردار  $\vec{F}(t) = (f_1(t), f_2(t), f_3(t))$

فضا در نظر بگیریم، آنگاه وقتی  $t$  در دامنه  $\vec{F}$  تغییر می کند، این نقطه بر روی یک

منحنی با «معادلات پارامتری»

$$z = f_3(t) \quad , \quad y = f_2(t) \quad , \quad x = f_1(t)$$

حرکت می کند.



## ۶. ۱. ۳ مثال

نشان دهید که نمودار نگاره تابع برداری  $\vec{F}(t) = \cos t \vec{i} + \sin t \vec{j}$  دایره ای به شعاع ۱ و به مرکز 0 در صفحه XY است.

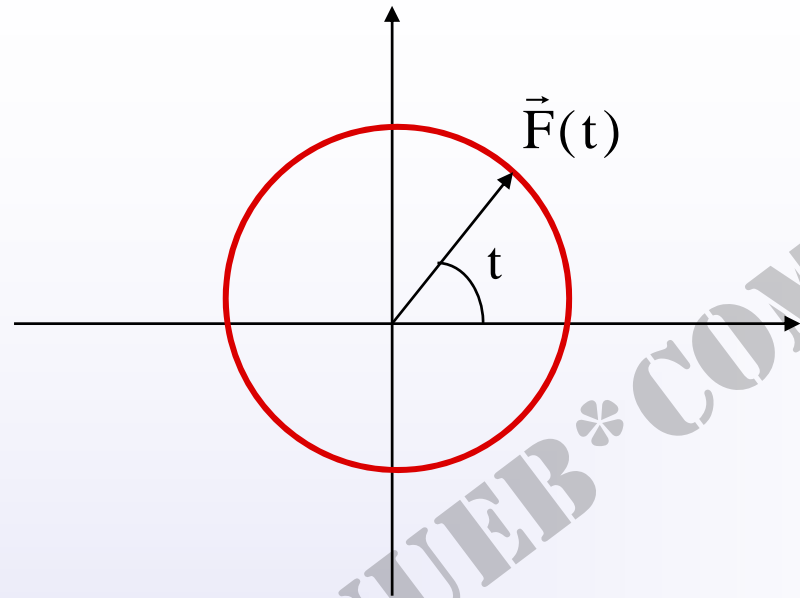
حل:

نمودار نگاره این تابع در صفحه XY است، زیرا مولفه سوم آن صفر است. چون به ازای هر  $t$ ، اندازه بردار  $\vec{F}(t)$  برابر است با

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

پس هر نقطه نمودار نگاره  $\vec{F}(t)$  بردایره به مرکز 0 و شعاع ۱ در صفحه XY قرار دارد.

وقتی  $t$  مقادیر متعلق به  $[0, 2\pi]$  را اختیار می کند، این دایره به دست می آید.



## ۶. ۱. ۴ تعریف

فرض کنیم  $\vec{F}(t) = (f_1(t), f_2(t), f_3(t))$  یک تابع برداری باشد. در این صورت

$$\lim_{t \rightarrow a} \vec{F}(t) = \left( \lim_{t \rightarrow a} f_1(t), \lim_{t \rightarrow a} f_2(t), \lim_{t \rightarrow a} f_3(t) \right)$$

مشروط بر اینکه حدهای  $f_1$ ،  $f_2$ ،  $f_3$  وقتی  $t$  به  $a$  میل می کند وجود داشته باشد.

## ۶. ۱. ۵ مثال

حد زیر را بیابید:

$$\lim_{t \rightarrow 0} \left( 2 \cos t \vec{i} + \frac{\sin t}{t} \vec{j} + t^2 \vec{k} \right) .$$

حل:

چون

$$\lim_{t \rightarrow 0} t^2 = 0$$

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{\sin t}{t} = 1$$

$$\lim_{t \rightarrow 0} 2 \cos t = 2$$

پس

$$\lim_{t \rightarrow 0} \left( 2 \cos t \vec{i} + \frac{\sin t}{t} \vec{j} + t^2 \vec{k} \right) = 2\vec{i} + \vec{j} .$$

قضیه های زیر، که مشابه با قضیه های حدی توابع حقیقی هستند، در مورد توابع برداری صادق هستند.

## ۶. ۱. ۹ تعریف

(۱) تابع برداری  $\vec{F}$  را در  $a$  پیوسته می گوئیم اگر

(الف)  $\vec{F}(a)$  معین باشد

(ب)  $\lim_{t \rightarrow a} \vec{F}(t)$  وجود داشته باشد.

(پ)  $\lim_{t \rightarrow a} \vec{F}(t) = \vec{F}(a)$

(۲) تابع برداری  $\vec{F}$  را در بازه  $I$  پیوسته می گوئیم اگر در هر  $a \in I$  پیوسته باشد.

\* با توجه به تعریف ۶. ۱. ۴، تابع برداری  $\vec{F}(t) = (f_1(t), f_2(t), f_3(t))$  در  $a$

پیوسته است اگر و تنها اگر توابع حقیقی  $f_1$ ،  $f_2$ ،  $f_3$  در  $a$  پیوسته باشند.

## ۶. ۱. ۱۰ تعریف

فرض کنیم  $\vec{F}$  یک تابع برداری و  $a$  یک عدد حقیقی باشد. در این صورت مشتق

$\vec{F}$  در  $a$  برابر است با

$$\left. \frac{d\vec{F}(t)}{dt} \right|_{t=a} = \vec{F}'(a) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\vec{F}(a+h) - \vec{F}(a)}{h}$$

قضیه زیرروشی برای محاسبه  $\frac{d\vec{F}(t)}{dt}$  به دست می دهد.

## ۶. ۱. ۱۱ قضیه

اگر  $\vec{F}(t) = (f_1(t), f_2(t), f_3(t))$ ، آنگاه

$$\frac{d\vec{F}(t)}{dt} = \left( f_1'(t), f_2'(t), f_3'(t) \right)$$

## ۶. ۱. ۱۲ مثال

فرض کنیم  $\vec{F}(t) = (\ln t, \sqrt{1-t}, e^{-3t})$

(الف) بازه ای را که در آن  $\vec{F}$  پیوسته است، بیابید.

(ب)  $\frac{d\vec{F}(t)}{dt}$  و  $\frac{d^2\vec{F}(t)}{dt^2}$  را تعیین کنید.

حل:

(الف) دامنه این تابع بازه  $[0.1, 1]$  است. چون توابع حقیقی  $f_2(t) = \sqrt{1-t}$

$f_3(t) = e^{-3t}$  در این بازه پیوسته هستند، پس  $\vec{F}$  در  $[0.1, 1]$  پیوسته است.

(ب) بنا بر قضیه قبل ، داریم

$$\frac{d\vec{F}(t)}{dt} = \left( \frac{1}{t}, -\frac{1}{2}(1-t)^{-1/2}, -3e^{-3t} \right)$$

$$= \left( \frac{1}{t} \vec{i} - \frac{1}{2}(1-t)^{-1/2} \vec{j} - 3e^{-3t} \vec{k} \right)$$

$$\frac{d^2\vec{F}(t)}{dt^2} = \left( \frac{1}{t^2}, -\frac{1}{4}(1-t)^{-3/2}, 9e^{-3t} \right)$$

$$= \left( -\frac{1}{t^2} \vec{i} - \frac{1}{4}(1-t)^{-3/2} \vec{j} + 9e^{-3t} \vec{k} \right)$$



## ۶. ۱. ۱۵ مثال

فرض کنیم که  $\vec{F}(t) = e^{-t}\vec{i} - e^{-t}\vec{j} + \vec{k}$

$$\frac{d}{dt} [\vec{F}(t) \times \vec{G}(t)] \cdot \vec{G}(t) = 2t\vec{i} + 6t\vec{j} + t^2\vec{k}$$

رابیا بید.

حل:

$$[\vec{F}(t) \times \vec{G}(t)]$$

دو روش برای این حل این مثال داریم. یکی اینکه می توانیم

رابیابیم و سپس از آن مشتق بگیریم.

دوم این که قضیه ۶. ۱. ۱۴ (ث) را به کار ببریم. ما روش دوم را به می بریم.

چون  $\vec{F}(t) = e^{-t}\vec{i} + e^{-t}\vec{j}$  و  $\vec{G}'(t) = 2\vec{i} + 6\vec{j} + 2t\vec{k}$  پس

$$[\vec{F}'(t) \times \vec{G}(t)] = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -e^{-t} & e^{-t} & 0 \\ 2t & 6t & t^2 \end{vmatrix} = t^2 e^{-t} \vec{i} + t^2 e^{-t} \vec{j} - 8te^{-t} \vec{k}$$

$$[\vec{F}(t) \times \vec{G}'(t)] = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ e^{-t} & -e^{-t} & 1 \\ 2 & 6 & 2t \end{vmatrix} = -(2te^{-t} + 6) \vec{i} + (2te^{-t} - 2) \vec{j} + 8e^{-t} \vec{k}$$

در نتیجه

$$[\vec{F}(t) \times \vec{G}(t)]' = t^2 e^{-t} \vec{i} + t^2 e^{-t} \vec{j} - 8te^{-t} \vec{k} - (2te^{-t} + 6) \vec{i} - (2te^{-t} - 2) \vec{j} + 8e^{-t} \vec{k}$$

$$= (t^2 e^{-t} - 2te^{-t} - 6) \vec{i} + (t^2 e^{-t} - 2te^{-t} + 2) \vec{j} - 8e^{-t} (t - 1) \vec{k}$$

## ۶. ۱. ۱۸ تعریف

اگر  $\vec{R}(t) = f_1(t)\vec{i} + f_2(t)\vec{j} + f_3(t)\vec{k}$  آنگاه

$$\int_a^b \vec{F}(t) dt = \left( \int_a^b f_1(t) dt \right) \vec{i} + \left( \int_a^b f_2(t) dt \right) \vec{j} + \left( \int_a^b f_3(t) dt \right) \vec{k}$$

به آسانی دیده می شود که اگر  $\vec{R}$  یک پاد مشتق  $\vec{F}$  باشد، یعنی  $\vec{R}'(t) = \vec{F}(t)$  آنگاه

$$\int_a^b \vec{F}(t) dt = \vec{R}(t) \Big|_a^b = \vec{R}(b) - \vec{R}(a)$$

## ۶. ۱. ۱۹ مثال

فرض کنید  $\vec{F}(t) = 2t^3 \vec{i} + 3e^{2t} \vec{j} + (t+1)^{-1} \vec{k}$  انتگرال  $\int_0^1 \vec{F}(t) dt$  را محاسبه کنید.

حل:

با پیدا کردن پاد مشتق هر مولفه داریم:

$$\begin{aligned}\int_0^1 \vec{F}(t) dt &= \left[ \frac{1}{2} t^4 \vec{i} + \frac{3}{2} e^{2t} \vec{j} + \ln(t+1)^{-1} \vec{k} \right]_0^1 \\ &= \left( \frac{1}{2} \vec{i} + \frac{3}{2} e^2 \vec{j} + \ln 2 \vec{k} \right) - \left( 0 \vec{i} + \frac{3}{2} \vec{j} + 0 \vec{k} \right) \\ &= \frac{1}{2} \vec{i} + \frac{3}{2} (e^2 - 1) \vec{j} + \ln 2 \vec{k} .\end{aligned}$$

## ۶. ۱. ۲۲ تعریف

انتگرال نامعین تابع برداری  $\vec{F}(t) = (f_1(t), f_2(t), f_3(t))$  به صورت زیر تعریف می شود.

$$\int \vec{F}(t)dt = \left( \int f_1(t)dt \right) \vec{i} + \left( \int f_2(t)dt \right) \vec{j} + \left( \int f_3(t)dt \right) \vec{k} + \vec{C}$$

که در آن  $\vec{C}$  هر عضو دلخواه  $\mathbf{R}^3$  است.  $\vec{C}$  را یک بردار ثابت انتگرال گیری می گوئیم.

## ۲.۶ سرعت و شتاب

فرض کنیم مشتق های اول و دوم  $f_1$ ،  $f_2$  و  $f_3$  وجود داشته باشند. در این صورت بردار موضع، بردار سرعت، اندازه سرعت (یا تندى) و بردار شتاب به صورت زیر تعریف می شود.

### ۲.۶.۱ تعریف

بردار موضع:  $\vec{R}(t) = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$  . سرعت (یا بردار سرعت):

$$\vec{V}(t) = \vec{R}'(t) = \frac{dx}{dt}\vec{i} + \frac{dy}{dt}\vec{j} + \frac{dz}{dt}\vec{k}$$

$$= x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k} .$$

$$v(t) = |\vec{V}(t)| = \sqrt{(x')^2 + (y')^2 + (z')^2}$$

اندازه سرعت

$$\vec{A}(t) = \vec{V}'(t) = \vec{R}''(t) = x''\vec{i} + y''\vec{j} + z''\vec{k} . \text{ شتاب (یا بردار شتاب):}$$

۶. ۲. ۲ مثال

فرض کنیم بردار موضع ذره متحرکی به صورت

$$\vec{R}(t) = (x_0 + at)\vec{i} + (y_0 + bt)\vec{j} + (z_0 + ct)\vec{k}$$

باشد. بردارهای سرعت و شتاب، و اندازه سرعت این ذره را تعیین کنید.

حل:

$$\vec{V}(t) = \frac{d\vec{R}}{dt} = a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k}$$

با مشتق گیری از  $\vec{R}(t)$  داریم

$$\vec{A}(t) = \frac{d\vec{V}}{dt} = \vec{0} .$$

و در نتیجه

همچنین اندازه سرعت این ذره برابر است با

$$v(t) = |\vec{V}(t)| = \sqrt{a^2 + b^2 + c^2}$$

در مثال بالا، ذره بر روی یک خط با معادلات پارامتری

$$x = x_0 + at$$

$$y = y_0 + bt$$

$$z = z_0 + ct$$

با سرعت ثابت و شتاب صفر حرکت می کند.



## ۶.۳ مماس وقائم بر منحنی

فرض می کنیم منحنی  $C$  که توسط

$$\vec{R}(t) = f_1(t) \vec{i} + f_2(t) \vec{j} + f_3(t) \vec{k}$$

داده شده است یک منحنی هموار باشد، یعنی مشتق های  $f_1'$ ،  $f_2'$ ،  $f_3'$  توابعی

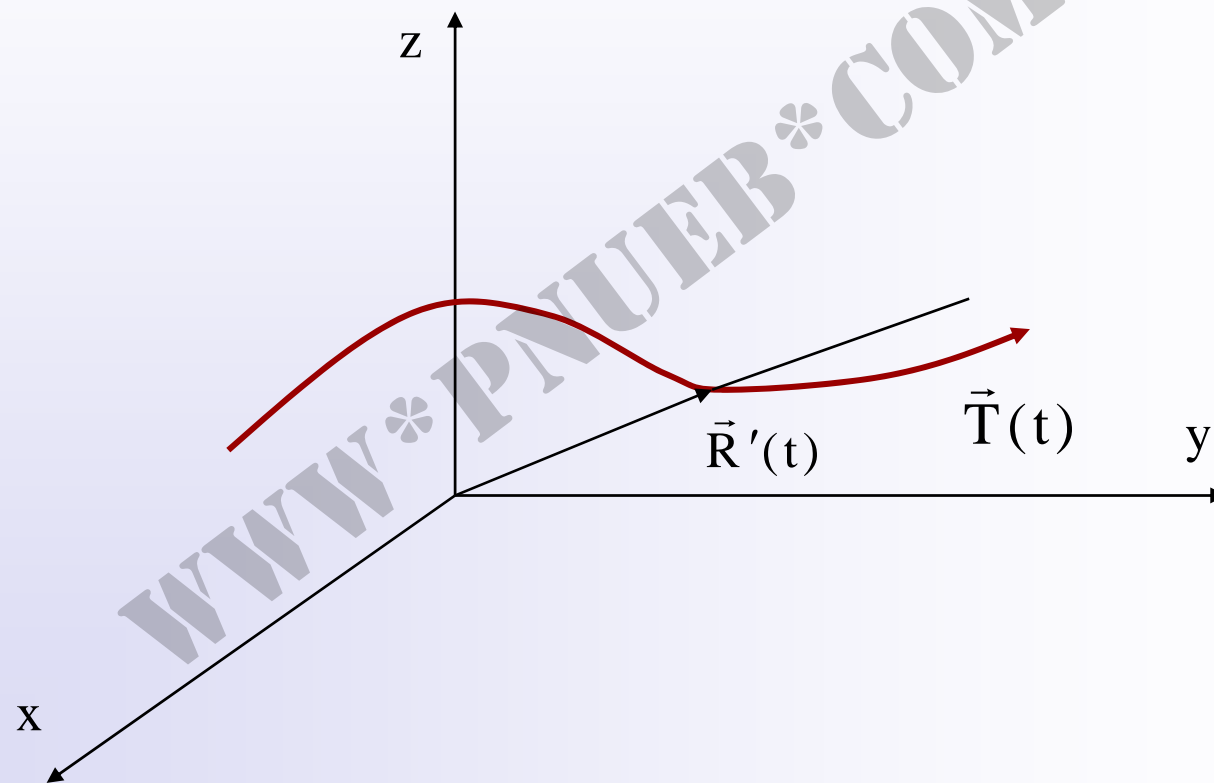
پیوسته باشند و  $|\vec{R}'(t)| \neq 0$

### ۶.۳.۱ تعریف

بردار مماس بر منحنی هموار  $C$  را با  $\vec{T}(t)$  نمایش می دهیم و به صورت زیر تعریف می کنیم:

$$\vec{T}(t) = \frac{\vec{R}'(t)}{|\vec{R}'(t)|} = \frac{d\vec{R} / dt}{|d\vec{R} / dt|}$$

روشی است که به ازای هر  $t$ ،  $\vec{T}(t)$  یک بردار واحد در جهت  $\vec{R}'(t)$  و در نتیجه مماس بر منحنی  $C$  است. از این رو  $\vec{T}(t)$  را بردار واحد (یا یکه) مماس نیز می‌گوییم.



## ۲.۳.۶ تعریف

بردار قائم بر منحنی هموار  $C$  را با  $\vec{N}(t)$  نمایش می‌دهیم و به صورت زیر

تعریف می‌کنیم.

$$\vec{N}(t) = \frac{\vec{T}'(t)}{|\vec{T}'(t)|} = \frac{d\vec{T}/dt}{|d\vec{T}/dt|}$$

چون  $|\vec{N}(t)| = 1$  و  $\vec{N}(t) \cdot \vec{T}(t) = 0$  پس  $\vec{N}(t)$  یک بردار واحد و عمود

بر بردار مماس  $\vec{T}(t)$  است. از این رو  $\vec{N}(t)$  را بردار واحد قائم (یا نرمال) نیز می‌گوییم.

### ۶.۳.۳ مثال

$$\vec{R}(t) = a \cos t \vec{i} + a \sin t \vec{j}$$

بردارهای مماس و قائم بر دایره

را به ازای هر  $t$ ، تعیین کنید.

حل:

داریم:

$$\vec{T}(t) = \frac{\vec{R}'(t)}{|\vec{R}'(t)|} = \frac{-a \sin t \vec{i} + a \cos t \vec{j}}{\sqrt{a^2 \sin^2 t + a^2 \cos^2 t}} = -\sin t \vec{i} + \cos t \vec{j}$$

$$\vec{N}(t) = \frac{\vec{T}'(t)}{|\vec{T}'(t)|} = \frac{-\cos t \vec{i} - \sin t \vec{j}}{\sqrt{\cos^2 t + \sin^2 t}} = -\cos t \vec{i} - \sin t \vec{j} = \frac{-1}{a} \vec{R}(t) .$$

ملاحظه می کنیم که جهت بردار نرمال بر دایره عکس جهت شعاع آن  $\vec{R}(t)$ ، و جهت مماس به سمت  $\vec{N}(t)$  دایره است.

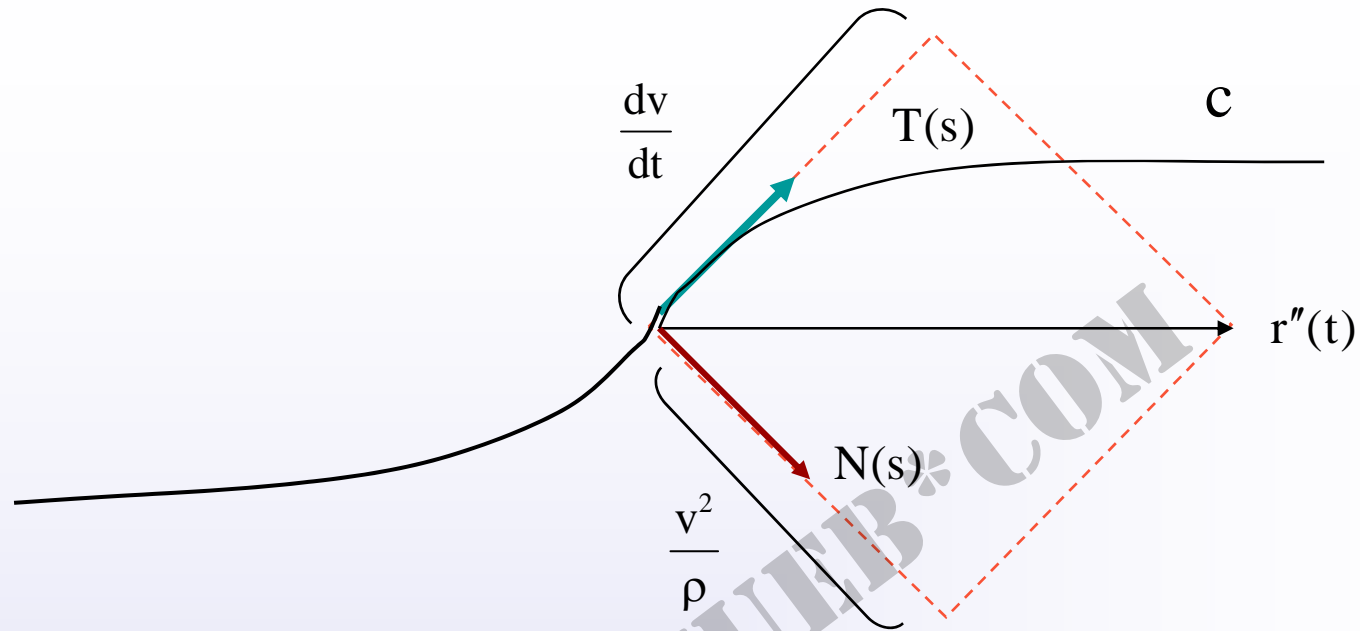
۶.۳.۶ مولفه های مماسی وقائم شتاب

$$\vec{A}(t) = A_T(t)\vec{T}(t) + A_N(t)\vec{N}(t)$$

که در آن

$$A_N(t) = \left| \vec{V}(t) \right| \left| \vec{T}'(t) \right| , \quad A_T(t) = \frac{d}{dt} \left| \vec{V}(t) \right|$$

به ترتیب مولفه های مماسی وقائم نامیده می شوند.



چون  $\vec{T}$  بر  $\vec{N}$  عمود است، یعنی  $\vec{T} \cdot \vec{N} = 0$ ، و اندازه  $\vec{T}$  و  $\vec{N}$  برابر با یک است پس

$$\begin{aligned}
 |\vec{A}|^2 &= \vec{A} \cdot \vec{A} = (A_T \vec{T} + A_N \vec{N}) \cdot (A_T \vec{T} + A_N \vec{N}) \\
 &= A_T^2 |\vec{T}|^2 + A_N^2 |\vec{N}|^2 \\
 &= A_T^2 + A_N^2 .
 \end{aligned}$$

بنابراین مقدار  $A_N$  را می توان بر حسب  $A_T$  و  $\vec{A}$  به دست آورد:

$$A_N = \sqrt{|\vec{A}|^2 - A_T^2} .$$

۶. ۳. ۷ مثال

فرض کنیم  $\vec{R}(t) = t^2 \vec{i} + t \vec{j} + t^2 \vec{k}$  مولفه های مماسی و قائم شتاب را تعیین کنید.

$$\vec{V}(t) = \vec{R}'(t) = 2t \vec{i} + \vec{j} + 2t \vec{k}$$

حل:

چون

$$v(t) = |\vec{V}(t)| = \sqrt{4t^2 + 1 + 4t^2} = \sqrt{1 + 8t^2}$$

Payam Noor University Ebook

PNUEB

پس

$$A_T(t) = \frac{dv(t)}{dt} = \frac{d}{dt} \sqrt{1 + 8t^2} = \frac{8t}{\sqrt{1 + 8t^2}}$$

$$\vec{A}(t) = \vec{V}'(t) = 2\vec{i} + 2\vec{k}$$

$$A_N(t) = \sqrt{|\vec{A}(t)|^2 - |A_T(t)|^2} = \sqrt{8 - \frac{64t^2}{1 + 8t^2}}$$

بنابراین

$$= \frac{2\sqrt{2}}{\sqrt{1 + 8t^2}}$$



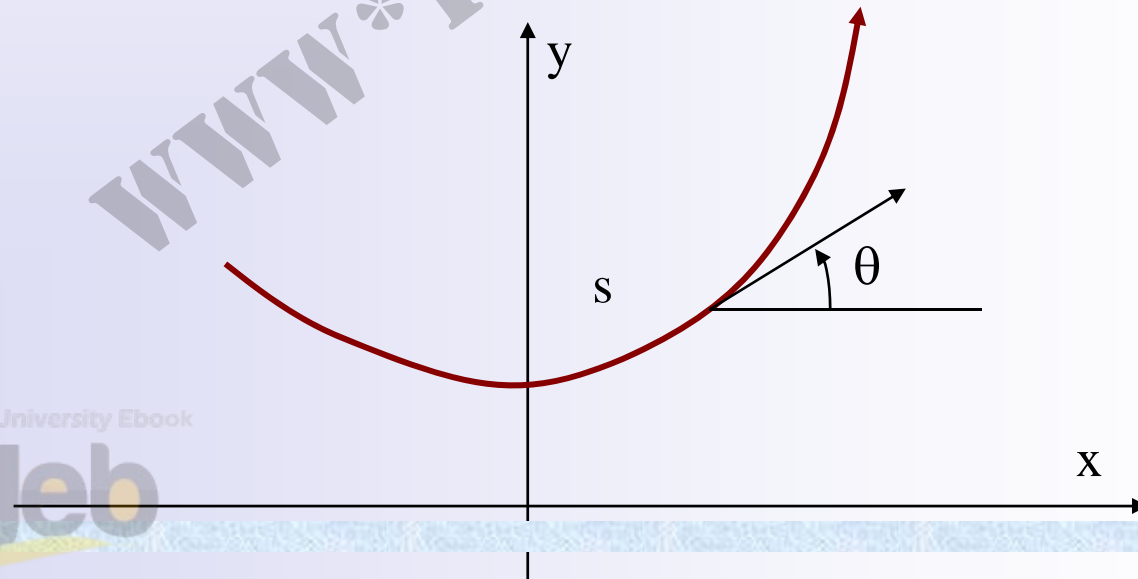
## ۴.۶ خمیدگی (انحنا)

### ۴.۶.۱ تعریف

فرض کنیم منحنی  $C$  در یک صفحه باشد. خمیدگی منحنی در نقطه  $P(s)$  را با

$k$  نمایش می دهیم و به صورت زیر تعریف می کنیم:

$$k = \left| \frac{d\theta}{ds} \right|$$



## ۶.۴.۲ تعریف

اگر  $\vec{T}(t)$  بردار واحد مماس بر منحنی  $C$  در نقطه  $P$  و  $s$  نمایش طول قوس باشد،

آنگاه خمیدگی  $C$  در  $P$  توسط فرمول زیر تعریف می شود:

$$k = \left| \frac{d\vec{T}}{ds} \right|$$

فرض کنیم منحنی  $C$  توسط  $\vec{R}(t)$  داده شده باشد. بنا بر قاعده زنجیره ای، داریم

$$\frac{d\vec{T}}{dt} = \frac{d\vec{T}}{ds} \frac{ds}{dt}$$

$$\text{چون } \frac{ds}{dt} = \left| \frac{d\vec{R}}{dt} \right| \text{ پس } \frac{d\vec{T}}{dt} = \frac{d\vec{T}}{ds} \left| \frac{d\vec{R}}{dt} \right| \text{ در نتیجه}$$

$$k = \left| \frac{d\vec{T}}{ds} \right| = \left| \frac{d\vec{T}/dt}{d\vec{R}/dt} \right| = \frac{|\vec{T}'(t)|}{|\vec{R}'(t)|}.$$

۶. ۴. ۳ مثال

نشان دهید که خمیدگی یک دایره به شعاع  $a$  برابر است با  $k = \frac{1}{a}$

حل:

برای سادگی امر فرض می کنیم که نقطه  $(0,0)$  مرکز دایره باشد. این دایره توسط تابع برداری

$$\vec{R}(t) = a \cos t \vec{i} + a \sin t \vec{j}$$

مشخص می شود. در این صورت داریم:

Payam Noor University Ebook

PNUEB

$$\vec{R}'(t) = -a \sin t \vec{i} + a \cos t \vec{j}$$

$$|\vec{R}'(t)| = \sqrt{a^2 \sin^2 t + a^2 \cos^2 t} = a$$

$$\vec{T}(t) = \frac{\vec{R}'(t)}{|\vec{R}'(t)|} = -\sin t \vec{i} + \cos t \vec{j}$$

$$\vec{T}'(t) = -\cos t \vec{i} - \sin t \vec{j}$$

$$|\vec{T}'(t)| = \sqrt{\cos^2 t + \sin^2 t} = 1$$

در نتیجه

$$k = \frac{|\vec{T}'(t)|}{|\vec{R}'(t)|} = \frac{1}{a}$$

\* این مثال نشان می دهد که هر چه شعاع دایره بزرگتر باشد، خمیدگی آن کوچکتر است. از این رو از اینکه زمانی تصور می شد که زمین مسطح است نباید تعجب کنیم.

توجه

از آنجا که خمیدگی یک دایره عکس شعاع آن است،  $\rho$  با تعریف

$$\rho = \frac{1}{k}$$

را شعاع خمیدگی منحنی C در نقطه P می نامیم.

## ۶.۴.۴ فرمول های دیگری برای خمیدگی

با استفاده از تجزیه بردار شتاب به مولفه های مماسی  $t$  قائم آن ، فرمول ساده ای برای  $k$  به دست می آید. فرض کنیم جسمی بر منحنی  $C$  توسط  $\vec{R}(t)$  داده شده است حرکت می کند.

یاد آوری می کنیم که به ازای هر  $t$ ،

$$\vec{A} = A_T \vec{T} + A_N \vec{N} \quad , \quad \vec{V} = |\vec{V}| \vec{T}$$

بنابراین ، داریم:

$$\begin{aligned} \vec{V} \times \vec{A} &= |\vec{V}| \vec{T} \times (A_T \vec{T} + A_N \vec{N}) \\ &= (|\vec{V}| \vec{T} \times A_T \vec{T}) + (|\vec{V}| \vec{T} \times A_N \vec{N}) \end{aligned}$$

$$= 0 + |\vec{V}| A_N (\vec{T} \times \vec{N})$$

$$= |\vec{V}| A_N (\vec{T} \times \vec{N}) .$$

چون  $\vec{T}$  بر  $\vec{N}$  عمود است و اندازه هر یک از این دو بردار برابر با ۱ است، پس

$$|\vec{T} \times \vec{N}| = |\vec{T}| |\vec{N}| \sin \frac{\pi}{2} = 1$$

بنابر این مطلب و چون  $A_N = |\vec{V}| \left| \frac{d\vec{T}}{dt} \right|$  نتیجه می‌گیریم که

$$|\vec{V} \times \vec{A}| = |\vec{V}|^2 \left| \frac{d\vec{T}}{dt} \right| .$$

از طرفی، داریم:

$$k = \frac{d\vec{T}/dt}{|d\vec{R}/dt|} = \frac{d\vec{T}/dt}{|\vec{V}|}$$

بنابراین، فرمول زیر برای محاسبه  $k$  به دست می آید

$$k = \frac{|\vec{V} \times \vec{A}|}{|\vec{V}|^3}$$

۶.۴.۵ مثال

خمیدگی سهمی با بردار موضع

$$\vec{R}(t) = t\vec{i} + t^2\vec{j}, \quad t > 0$$

رابطه استفاده از فرمول فوق محاسبه کنید.



حل:  
چون

$$\vec{V}(t) = \vec{R}'(t) = \vec{i} + 2t\vec{j}$$

$$|\vec{V}(t)| = \sqrt{1 + 4t^2}$$

$$\vec{A}(t) = 2\vec{j}$$

$$\vec{V} \times \vec{A} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 2t & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{vmatrix} = 2\vec{k} \Rightarrow |\vec{V} \times \vec{A}| = 2$$

$$k = \frac{|\vec{V} \times \vec{A}|}{|\vec{V}|^3} = \frac{2}{(1 + 4t^2)^{3/2}} .$$

و در نتیجه

## ۶. ۴. ۸ مسئله نمونه ای

فرض کنید منحنی  $C$  توسط معادله دکارتی  $y = g(x)$  داده شده باشد. با استفاده از مثال بالا نشان دهید که

$$k = \frac{|y''|}{[1 + (y')^2]^{3/2}}$$

راهنمایی: قرار دهید  $x = f(t) = t$  و  $y = g(t)$

حل:

معادله دکارتی  $y = g(x)$  را می توان با انتخاب  $x = f(t) = t$  و  $y = g(t)$  به

معادلات پارامتری تبدیل کرد. در این صورت داریم:

$$f'(t) = 1$$

$$y' = g'(t)$$

$$f''(t) = 0$$

$$y'' = g''(t)$$

در نتیجه

$$k = \frac{|1 \cdot g''(t) - g'(t) \cdot 0|}{[1^2 + (g'(t))^2]^{3/2}} = \frac{|y''|}{[1 + (y')^2]^{3/2}}$$

## ۶.۴.۱۰ مثال

خمیدگی دایره  $x^2 + y^2 = a^2$  را با استفاده از فرمول مساله نمونه ای ۶.۴.۸ به دست آورید.

حل:

از معادله داده شده به طور ضمنی مشتق می گیریم. داریم

$$y' = \frac{-x}{y} \quad \text{یا} \quad 2x + 2yy' = 0$$

پس

$$y'' = -\frac{y - xy'}{y^2} = -\frac{y + \frac{x^2}{y}}{y^2} = -\frac{y^2 + x^2}{y^3} = -\frac{a^2}{y^3}$$

در نتیجه خمیدگی دایره برابر است با

$$k = \frac{|y''|}{[1 + (y')^2]^{3/2}} = \frac{\frac{a^2}{y^3}}{\left(1 + \frac{x^2}{y^2}\right)^{3/2}} = \frac{\frac{a^2}{y^3}}{\frac{a^3}{y^3}} = \frac{1}{a}$$

که همان جواب به دست آمده در مثال ۶.۴.۳ است.

# فصل هفتم

## توابع چند متغیره

مقدمه و هدف کلی

تاکنون توابع حقیقی و توابع برداری ای را که تنها دارای یک متغیر مستقل بودند مورد مطالعه قرار دادیم. اگرچه بسیاری از پدیده های جهان فیزیکی در واقع به بیش از یک متغیر وابسته هستند. به عنوان مثال، حجم یک مکعب مستطیل به طول، عرض و ارتفاع آن و دمای نقطه ای از یک جسم به مختصات آن نقطه (و احتمالاً "زمان") بستگی دارد. متناظر با هر کمیتی که به چند متغیر وابسته باشد، یک تابع با چند متغیر وجود دارد. هدف اصلی ما در این فصل تعمیم مفهوم مشتق و کاربردهای آن به توابع چند متغیره است. مفهوم انتگرال این توابع را در فصل ۸ مورد بحث قرار می دهیم.

## هدف های دقیق آموزشی

از خواننده انتظار می رود که پس از مطالعه ویادگیری مطالب این فصل بتواند:

۱. توابع چندمتغیره را تعریف کند و مثال هایی از آن ارائه دهد.
۲. منحنی های تراز توابع دو متغیره را رسم کند.
۳. نمودار توابع دو متغیره استاندارد را رسم کند.
۴. سطوح تراز توابع سه متغیره را مشخص کند.
۵. حد و پیوستگی توابع چندمتغیره را در سطح مثال ها و تمرین های این فصل محاسبه کند.
۶. مشتق های جزئی توابع چندمتغیره را محاسبه کند.

۷. دیفرانسیل کل توابع چندمتغیره را تعریف کند.

۸. مقدار تقریبی نمودار توابع چندمتغیره را محاسبه کند.

۹. قاعده زنجیره ای را به کاربرد.

۱۰. گرادیان و مشتق سوئی توابع دو متغیره و سه متغیره را محاسبه کند

۱۱. معادله صفحه مماس بر سطوح را بنویسد.

۲۱. نقاط ماکسیمم و مینیمم نسبی و نقاط زین اسبی توابع دو متغیره را تعیین

کند.

۳۱. روش ضرب لاگرانژ را توضیح دهد و آن را به کار ببرد.

## ۷. توابع چندمتغیره

در این بخش تعریف توابع چندمتغیره و نمودار توابع دومتغیره را بررسی می کنیم.

### ۷.۱.۱ تعریف

تابع  $f$  که دامنه آن زیر مجموعه ای از  $\mathbb{R}^n$  و برد آن زیر مجموعه ای از اعداد حقیقی

باشد را یک تابع (حقیقی)  $n$  متغیره می گوئیم.

$$f(x, y) = \sqrt{4 - x^2 - y^2} \quad \text{اگر}$$

آنگاه دامنه  $f$  مجموعه نقاط  $(x, y)$  در صفحه  $xy$  است به طوری که

$$4 - x^2 - y^2 \geq 0$$

به عبارت دیگر، دامنه  $f$  ناحیه محدود به دایره  $x^2 + y^2 = 4$  در صفحه  $xy$  است. اگر

$$f(x, y, z) = \sqrt{x^2 + 2y^2 + 4z^2}$$

آنگاه دامنه  $g$  مجموعه همه نقاط فضا است، زیرا به ازای هر  $(x, y, z)$

$$x^2 + 2y^2 + 4z^2 \geq 0$$

اگر

$$f(x, y) = xy, \quad x \geq 0, y \geq 0$$

در این صورت دامنه  $f$  مشخص شده است و برابر است با ربع اول صفحه  $xy$ .



## ۷. ۱. ۴ نمودار توابع دومتغیره

نموداریک تابع دومتغیره همچون  $f$  مجموعه نقاط  $(x, y, f(x, y))$  در فضا است به طوری که  $(x, y)$  در دامنه  $f$  باشد. اگر، مطابق معمول توابع یک متغیره، بنویسیم  $z = f(x, y)$ ، دراین صورت نمودار تابع  $f$  مجموعه نقاط  $(x, y, z)$  است به طوری که

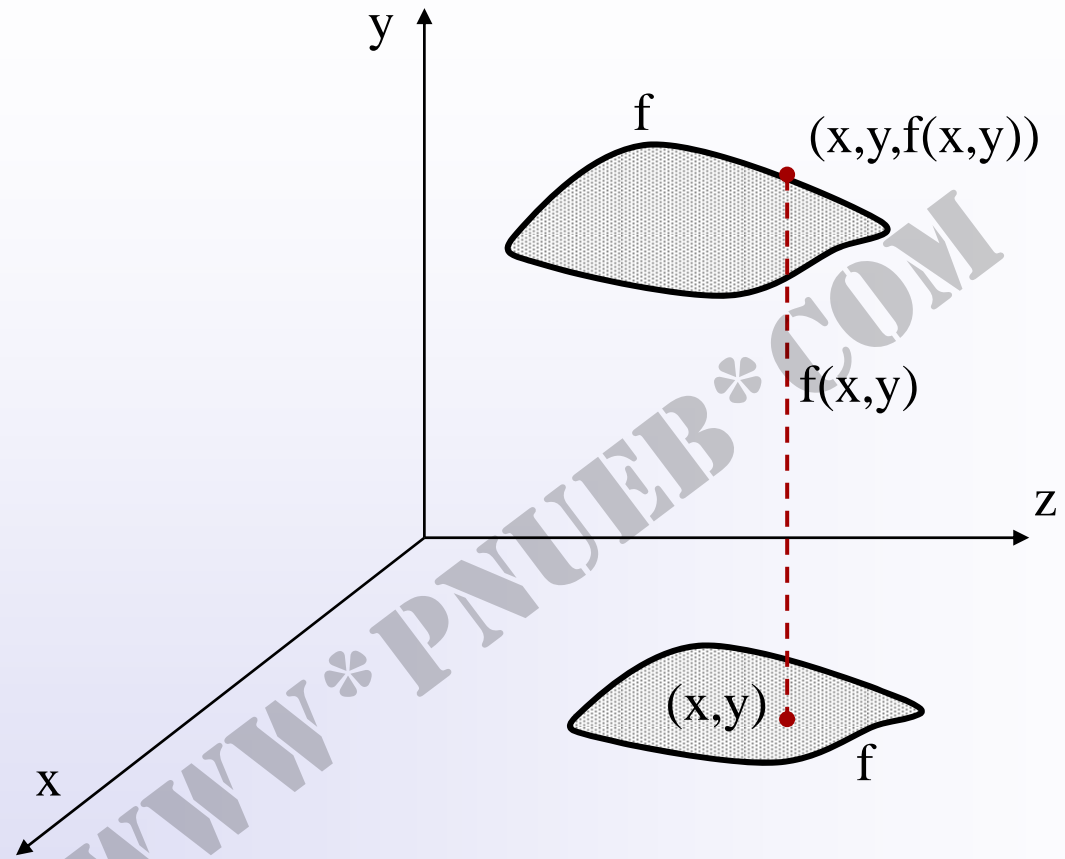
$$z - f(x, y)$$

\* نمودار یک تابع دومتغیره معمولاً "سطح یا رویه ای در فضا است. برای رسم این

نمودارها آگاهی از مقاطع آنها با صفحه های  $z = c$ ، یعنی صفحه های موازی با صفحه  $xy$ ، مفید است.

این مقاطع را اثرهای نمودار  $f$  می گوئیم. به عبارت دیگر اثر  $f$  در صفحه  $z = c$

مجموعه همه نقاط  $(x, y, z)$  در فضا است به طوری که  $f(x, y) = c$ .



به عنوان مثال اگر  $z = f(x, y) = 4 - x^2 - y^2$  آنگاه اثر  $f$  در صفحه  $z = 1$  نمودار

$4 - x^2 - y^2 = 1$  یا  $x^2 + y^2 = 3$  است که دایره ای به شعاع  $\sqrt{3}$  و مرکز

$(0, 0, 1)$  است.

مفهوم دیگری که رابطه نزدیکی با اثر توابع دومتغیره دارد و برای توصیف نمودار

این توابع به کار می رود، مفهوم «منحنی تراز» است. مجموعه همه نقاط

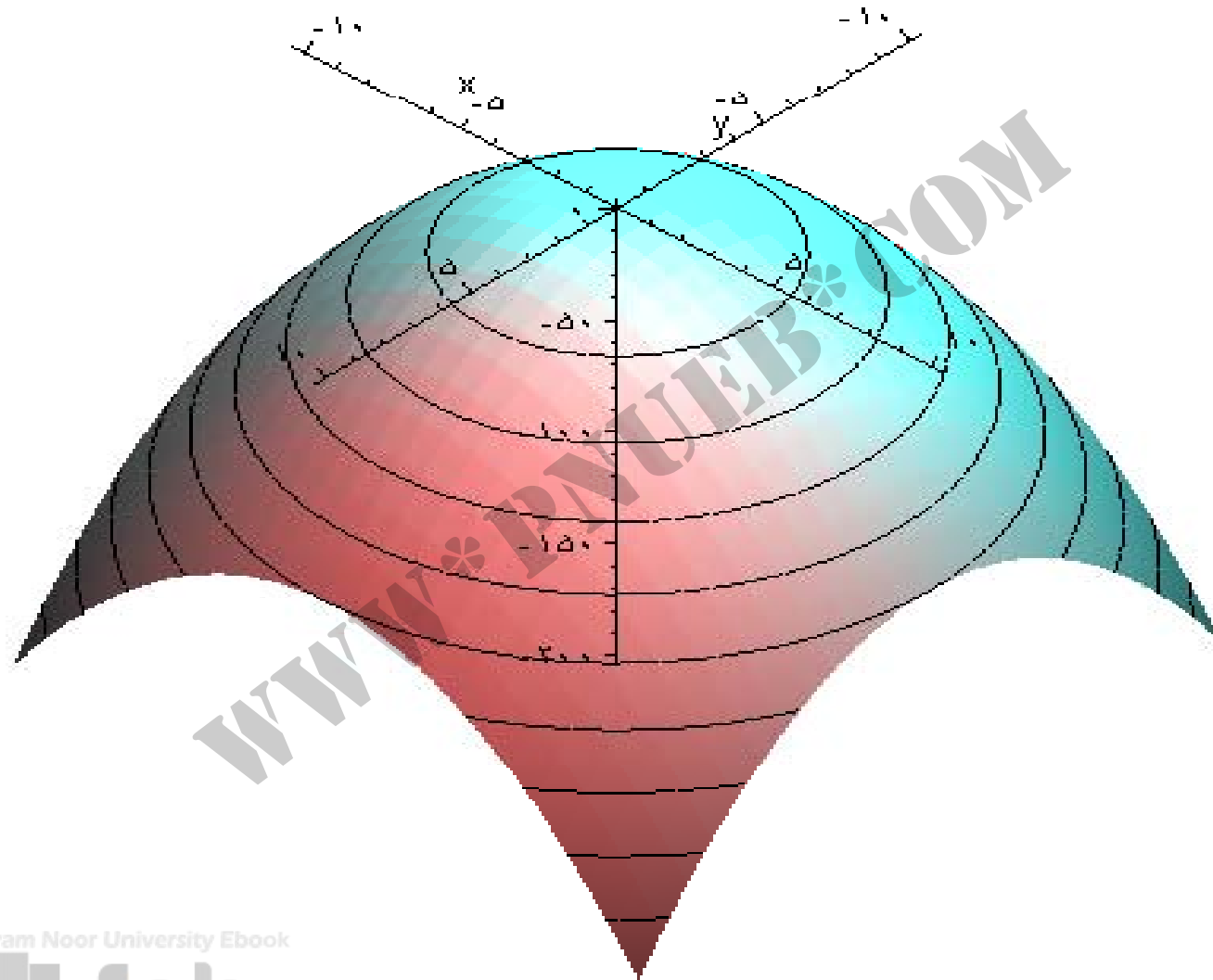
$(x, y, 0)$  در صفحه  $xy$  رابطه طوری که  $f(x, y) = c$  یک منحنی تراز  $f$  می گوئیم.

روشن است که هر منحنی تراز  $f$  تصویر قائم یک اثر  $f$  بر صفحه  $xy$  است.

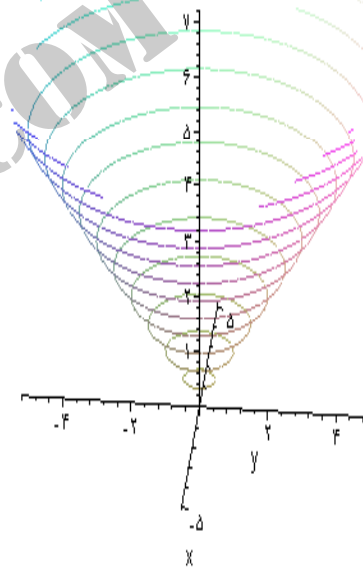
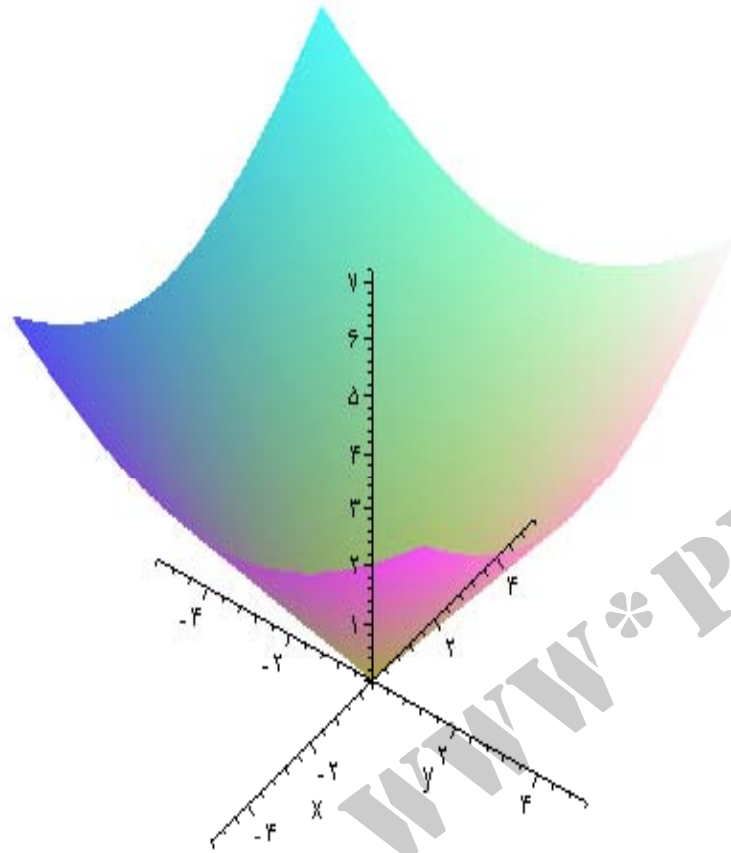
\* با استفاده از منحنی های تراز، می توان نمودارهای سه بعدی را توسط نمودارهای

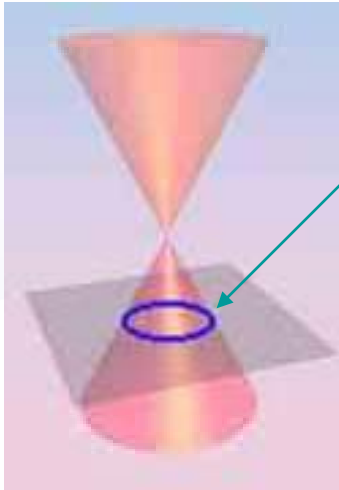
دو بعدی توصیف کرد.

$$(-(x^2+y^2), x=-10..10, y=-10..10)$$



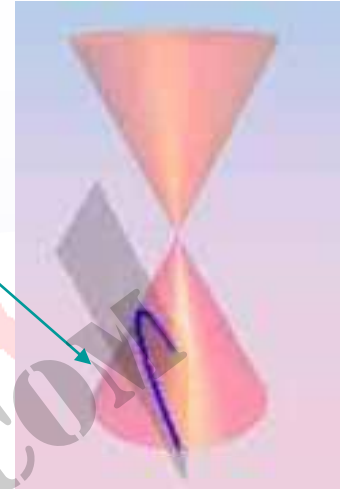
$$(\sqrt{x^2+y^2}, x=-5..5, y=-5..5)$$





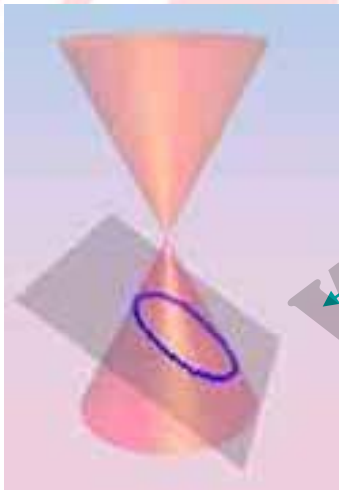
$$y = \sqrt{r^2 - x^2}$$

**circle**



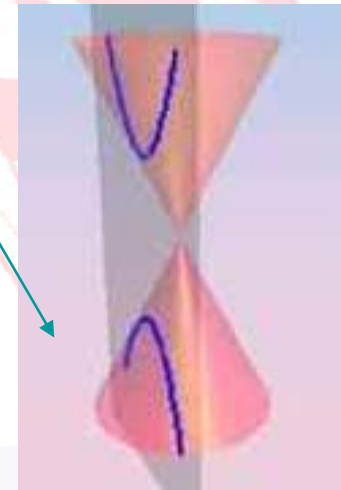
$$y = 4x^2$$

**parabola**



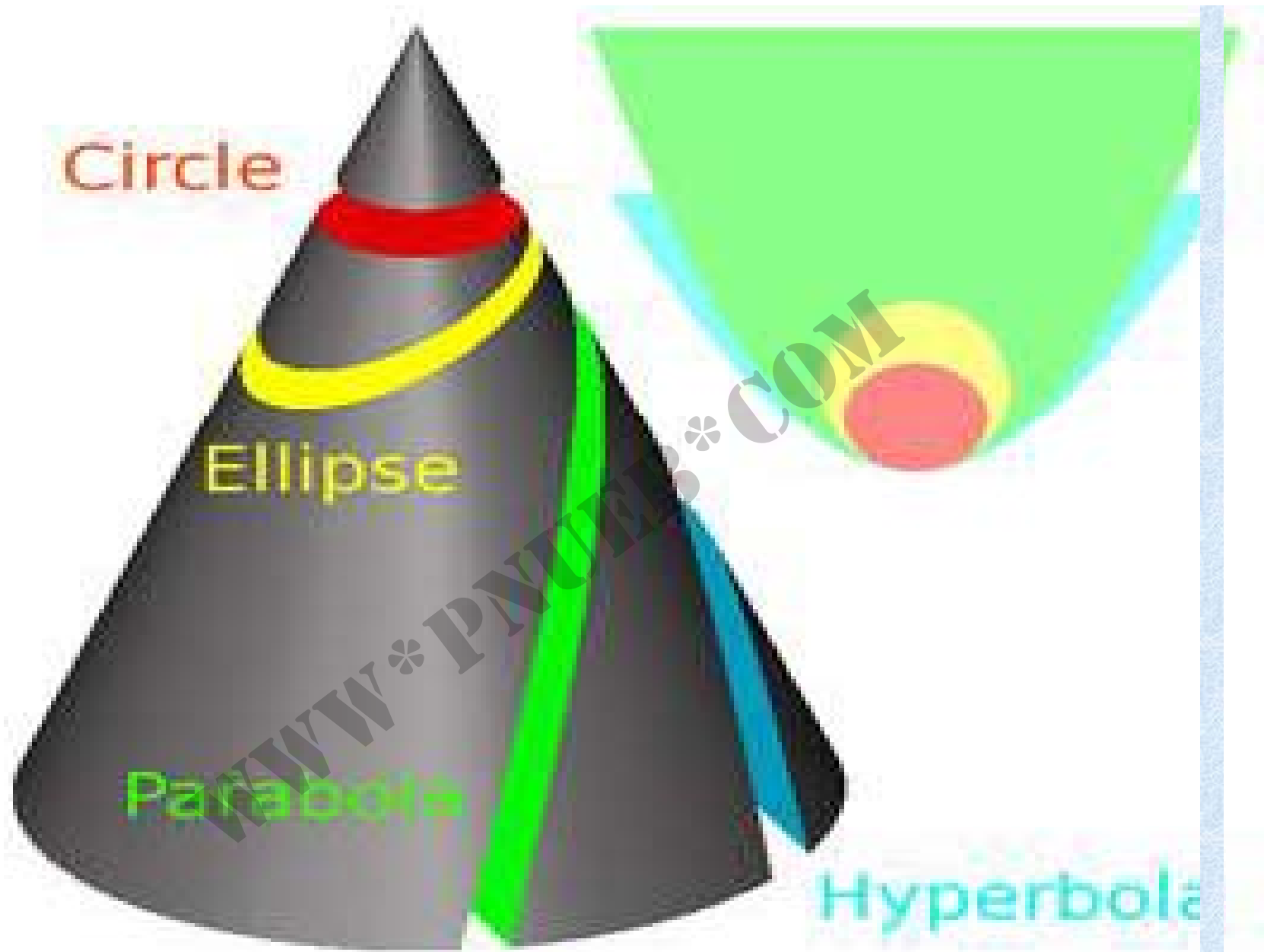
$$y = \sqrt{1 - x^2}$$

**ellipse**



$$y = \sqrt{1 + x^2}$$

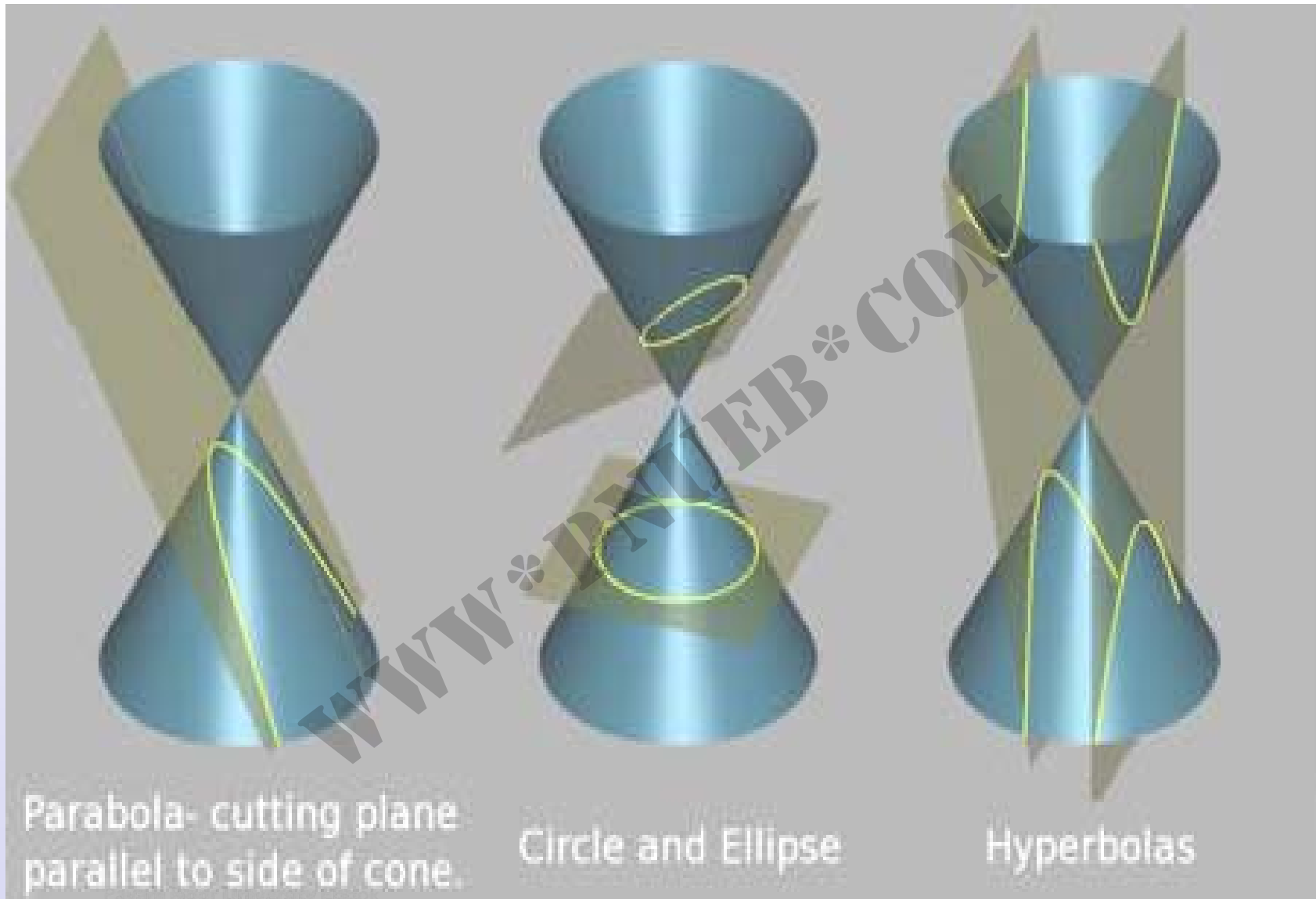
**hyperbolic**



Payam Nour University Ebook

**PNUeB**

...کتابخانہ الکترونیکہ پیام نور...



Parabola- cutting plane parallel to side of cone.

Circle and Ellipse

Hyperbolas



## ۷. ۱. ۵ مثال

فرض کنیم  $f(x, y) = 4 - x^2 - y^2$  نمودار  $f$  و چند منحنی تراز آن را رسم می کنیم.

حل

اگر  $c < 4$ ، آنگاه منحنی تراز  $f(x, y) = c$  توسط معادله

$$x^2 + y^2 = 4 - c$$

مشخص می شود که دایره ای به مرکز  $(0, 0)$  و شعاع  $\sqrt{4 - c}$  است. بنابراین اثر  $f$

در صفحه  $z = c$  نیز دایره ای به شعاع  $\sqrt{4 - c}$ ، و مرکز  $(0, 0, c)$  است. منحنی

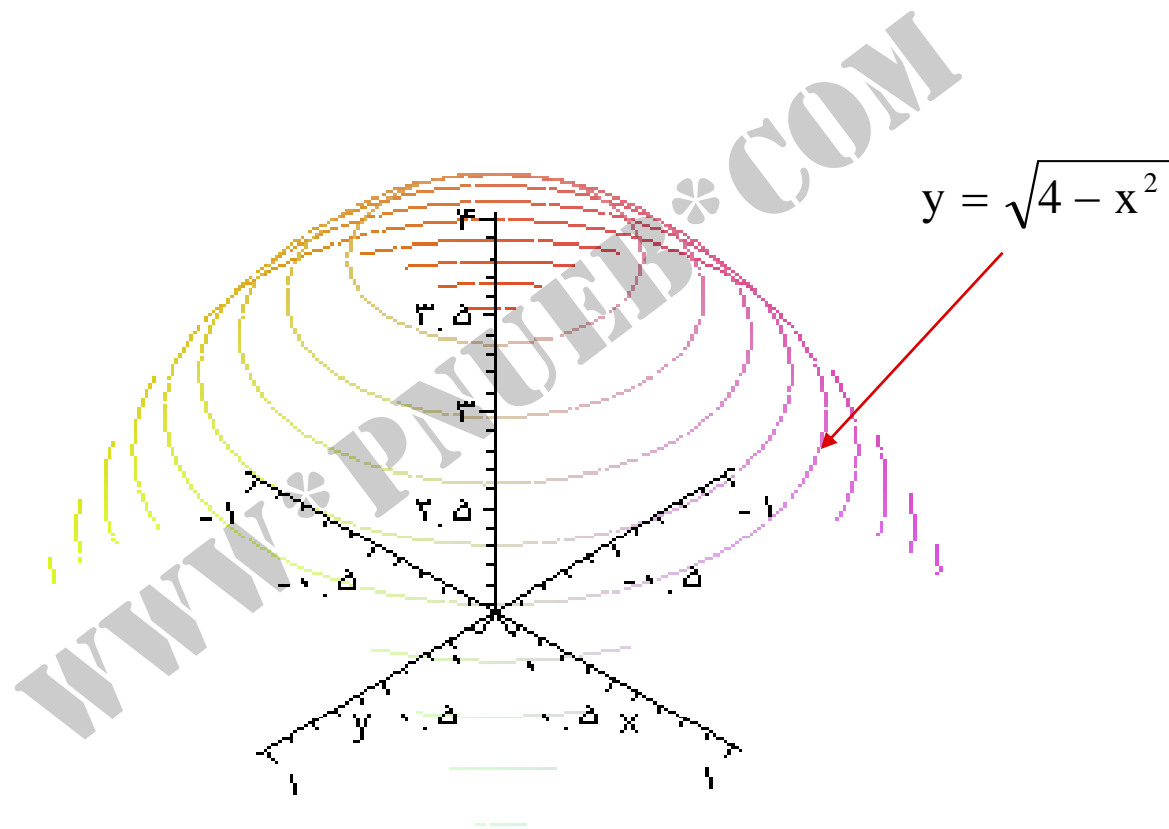
تراز  $f(x, y) = 4$  نقطه  $(0, 0, c)$  است. اگر  $c > 4$  آنگاه منحنی تراز  $f(x, y) = c$ ،

شامل هیچ نقطه ای نیست. یعنی صفحه  $z = c$  با  $c > 4$ ، نمودار  $f$  را قطع نمی کند.

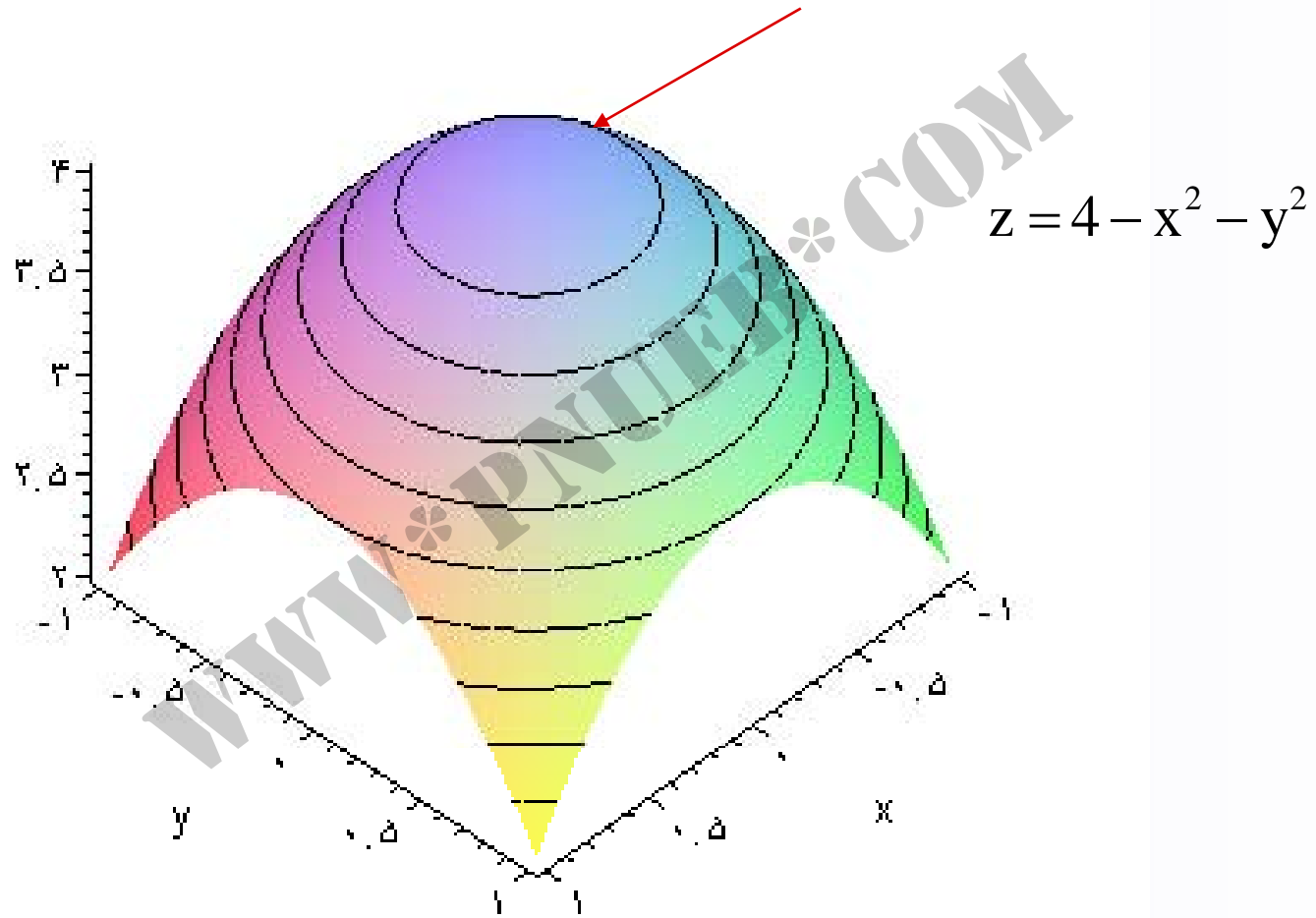
مقطع این نمودارها با صفحه های  $x = 0$  و  $y = 0$  به ترتیب سهمی های

$$z = 4 - x^2, \quad z = 4 - y^2$$

هستند.



$$y = \sqrt{4 - x^2}$$



Fayam Noor University Ebook

**PNU**eb

...کتابخانہ الکترونیکے پیام نور...

## ۷. ۱. ۹ سطوح یا رویه های درجه دوم

هر سطح درجه دوم نمودار معادله ای به صورت

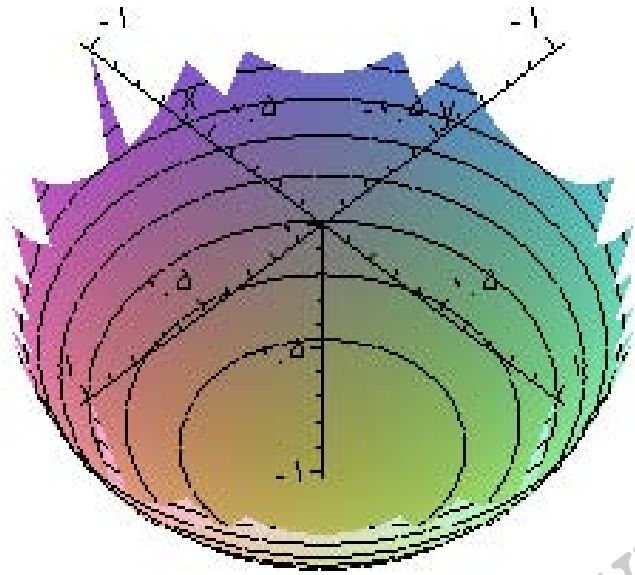
$$Ax^2 + By^2 + Cz^2 + Dxy + Exz + fyz + Gx + Hy + Iz + J = 0$$

است. سطوح درجه دوم به ۹ دسته اصلی تقسیم می شوند.

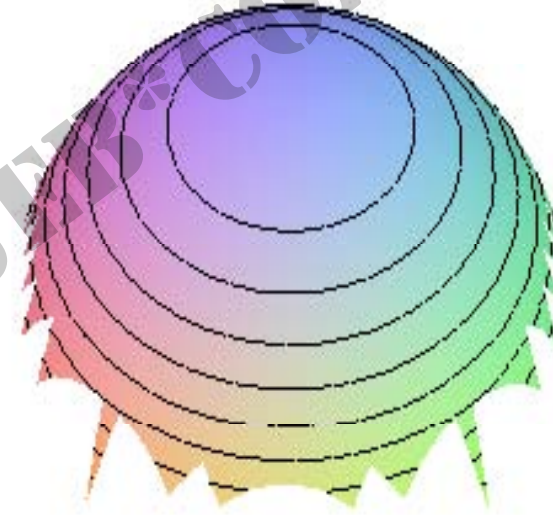
\* حالت های مختلفی را می توان به صورت زیر در نظر گرفت:

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$$

بیضیوار



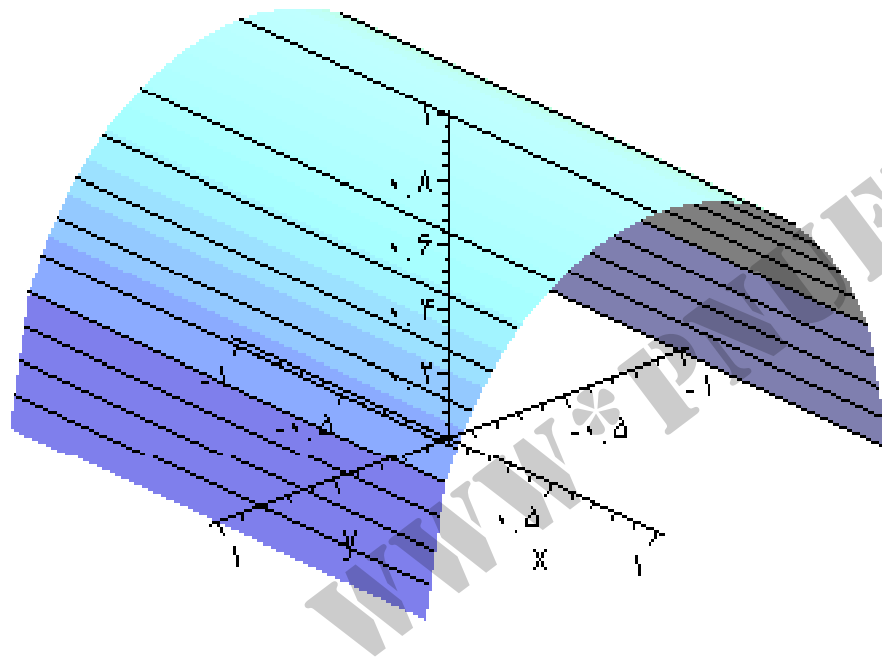
$$z = -\sqrt{1-x^2-y^2}$$



$$z = \sqrt{1-x^2-y^2}$$

استوانه بیضوی

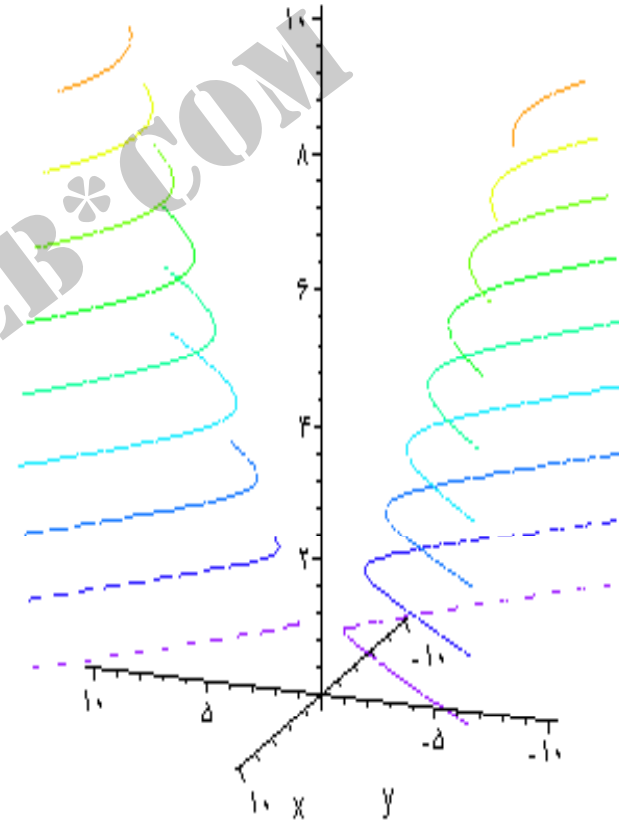
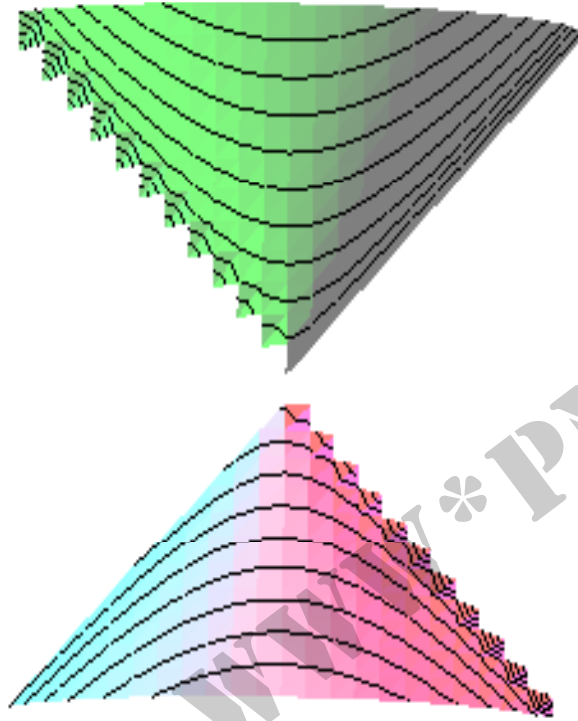
$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$



$$y = \sqrt{1 - x^2}$$

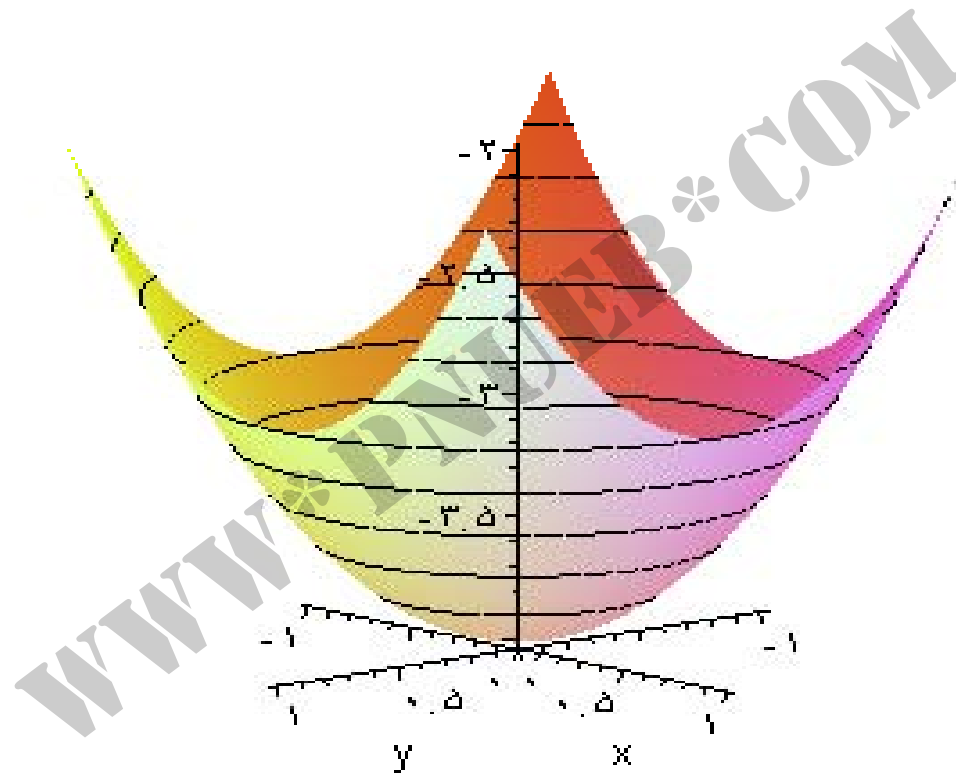
$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 0$$

مخروط (دومتغير پارچه) بیضوی



$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = \frac{z}{c}$$

سہمیوار بیضوی



Payam Noor University Ebook

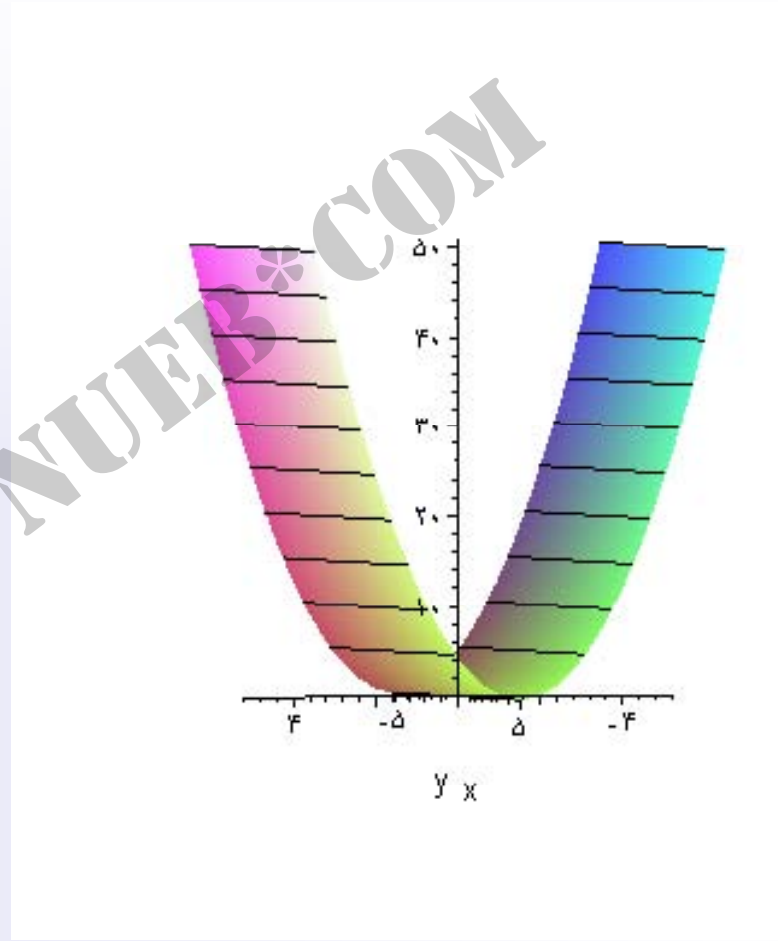
**PNUeB**

...کتابخانہ الکترونیکے پیام نور...



$$z = ax^2$$

ورق سهموی (یا استوانه سهموی)



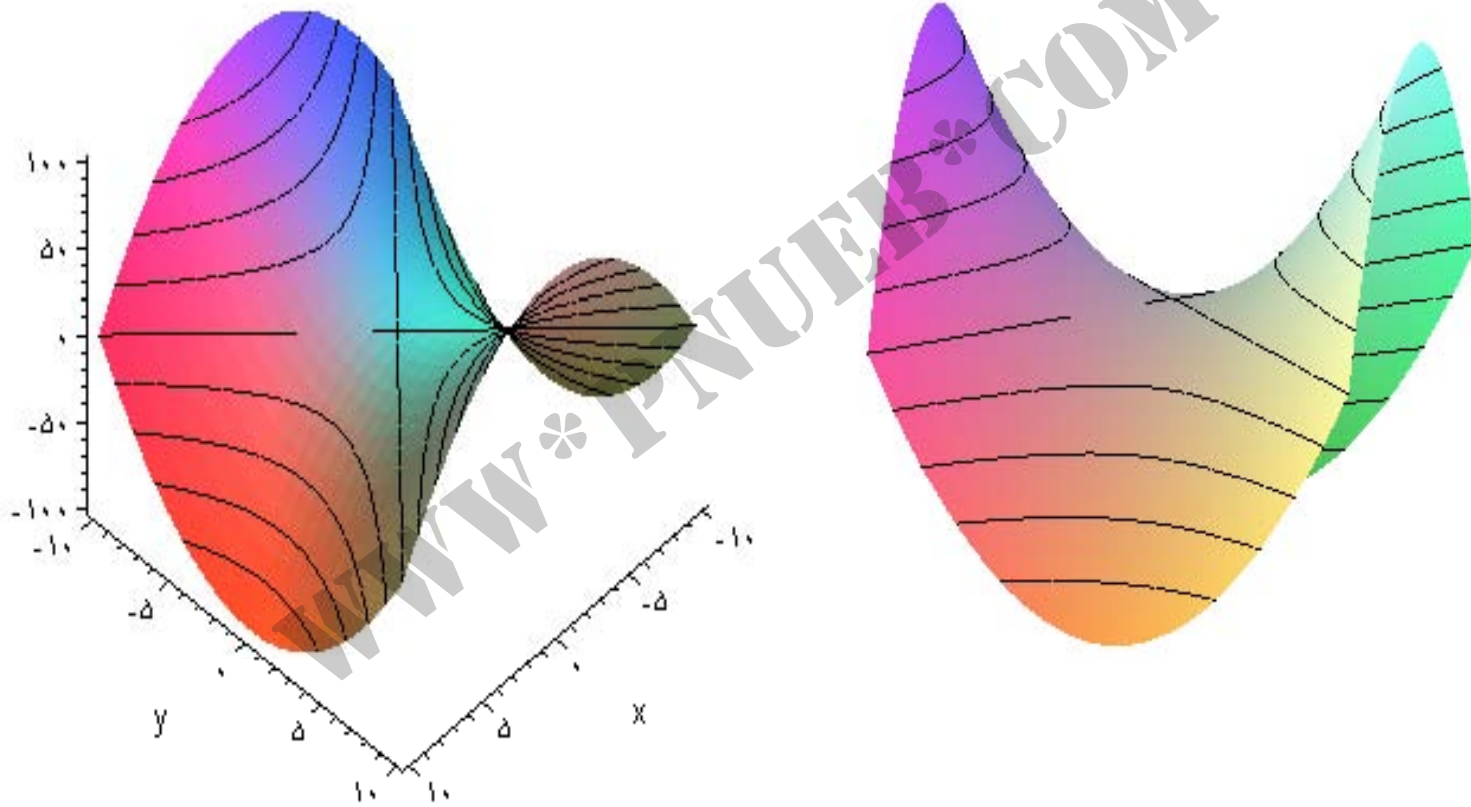
Payam Noor University Ebook

**PNUeB**

....کتابخانه الکترونیک پیام نور....

$$\frac{y^2}{a^2} - \frac{x^2}{b^2} = \frac{z}{c}$$

سهمیوار هذلولی



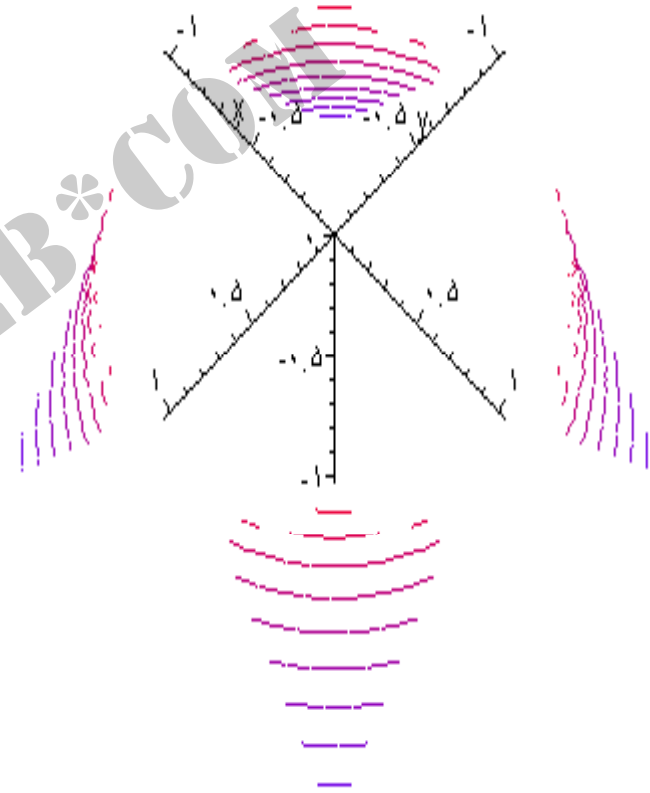
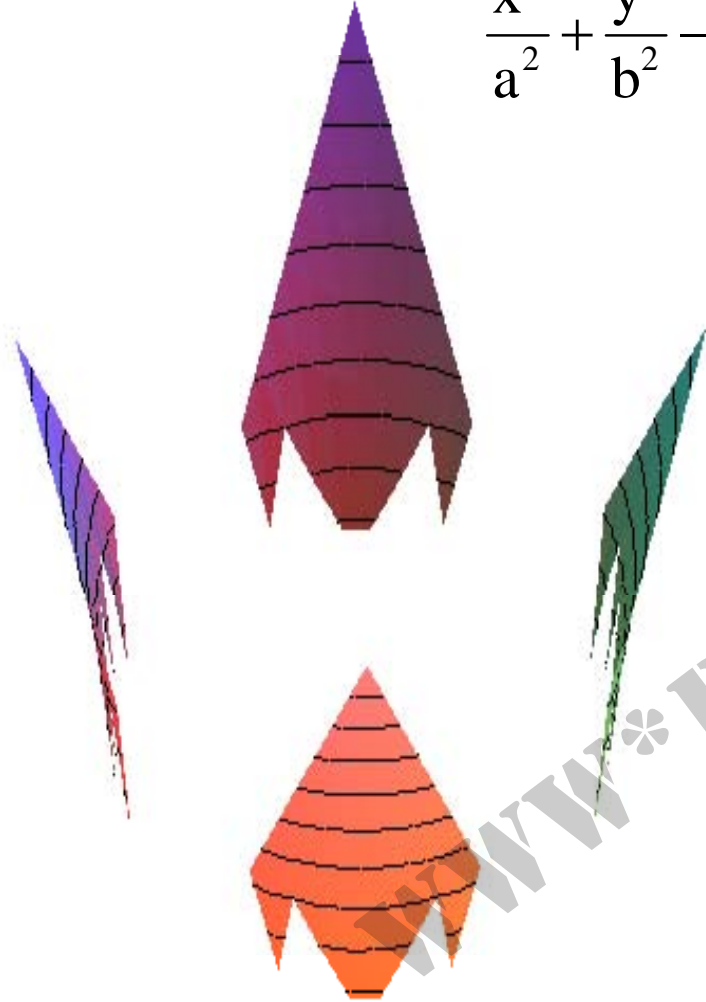
Payam Noor University Ebook

**PNUeB**

...کتابخانه الکترونیک پیام نور...

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$$

ورق هذلولیوار یک پارچه



$$z = \sqrt{x^2 + y^2 - 1}$$

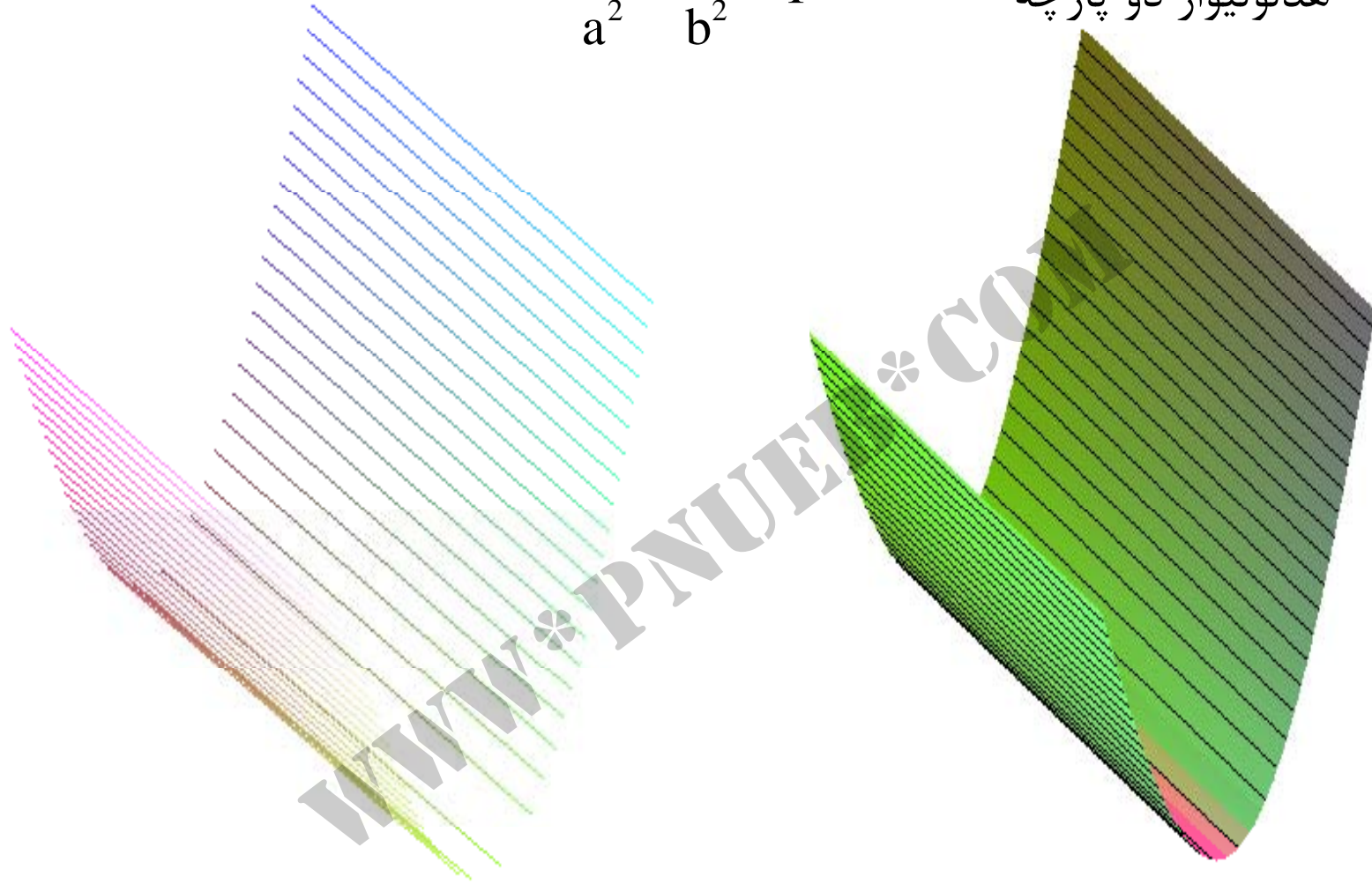
$$z = -\sqrt{x^2 + y^2 - 1}$$

Payam Noor University Book

PNUEB

$$\frac{y^2}{a^2} - \frac{x^2}{b^2} = 1$$

هذلولیوار دو پارچه



$$y = \sqrt{1 + x^2}$$

## ۲.۷ حد و پیوستگی

### ۱.۲.۷ تعریف

فرض کنیم تابع  $f$  در درون دایره ای به مرکز  $(a, b)$ ، بجز احتمالاً در  $(a, b)$ ، معین است. در این صورت عدد  $L$ ، را **حد**  $f$  در  $(a, b)$  می گوئیم اگر متناظر

با هر  $\varepsilon > 0$  یک  $\delta > 0$  وجود داشته باشد به طوری که اگر

$$0 < \sqrt{(x-a)^2 + (y-b)^2} < \delta \Rightarrow |f(x, y) - L| < \varepsilon$$

می توان نشان داد که عدد  $L$ ، در صورت وجود منحصر بفرد است و در نتیجه

آن را به صورت

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (a,b)} f(x, y) = L$$

نشان می دهیم.

## ۷.۲.۲ مثال

فرض کنیم  $f(x, y) = x$  و  $g(x, y) = y$  ، نشان دهید که

$$\lim_{(x, y) \rightarrow (a, b)} y = b \quad , \quad \lim_{(x, y) \rightarrow (a, b)} x = a$$

حل:

$$\sqrt{(x-a)^2} \leq \sqrt{(x-a)^2 + (y-b)^2} \quad \text{فرض کنیم } \varepsilon > 0 \text{ چون}$$

پس اگر قرار دهیم  $\delta = \varepsilon$  نتیجه می گیریم که اگر  $0 < \sqrt{(x-a)^2 + (y-b)^2} < \delta$  آنگاه

$$|f(x, y) - a| = |x - a| = \sqrt{(x-a)^2} < \delta = \varepsilon$$

این مطلب نشان می دهد که  $\lim_{(x, y) \rightarrow (a, b)} x = a$  حکم دوم نیز به همین ترتیب اثبات می شود.

## ۷. ۲. ۵ مثال

$$f(x, y) = \frac{x^2 - y^2}{x^2 + y^2}$$

فرض کنید

نشان دهید که  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x, y)$  وجود ندارد.

حل:

$$\lim_{(x,0) \rightarrow (0,0)} f(x,0) = \lim_{(x,0) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2 - 0}{x^2 + 0} = 1$$

داریم

$$\lim_{(0,y) \rightarrow (0,0)} f(0,y) = \lim_{(0,y) \rightarrow (0,0)} \frac{0 - y^2}{0 + y^2} = -1$$

چون این دو حد یکسان نیستند، پس بنا به قضیه ۷. ۲. ۴، حد وجود ندارد.

قضیه ۴.۲.۷ بیان می کند که اگر  $\lim_{(x,y) \rightarrow (a,b)} f(x,y) = L$ ، آنگاه حد  $f$  وقتی

نقطه  $(x,y)$  در مسیر های  $x = a$  یا  $y = b$  به نقطه  $(a,b)$  میل می کند برابر با  $L$  است.

عکس این قضیه درست نیست. قضیه کلیتر زیرا بدون اثبات می آوریم.

قضیه ۶.۲.۷

اگر حد تابع  $f$  وقتی  $(x,y)$  بر روی دومتغیر منحنی متمایز به  $(a,b)$  نزدیک

میشود متفاوت باشد، آنگاه  $\lim_{(x,y) \rightarrow (a,b)} f(x,y)$  وجود ندارد.



## ۷.۲.۱۳ مثال

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^3}{x^2 + y^2} = 0 \quad \text{نشان دهید که:}$$

حل:

این مساله را با استفاده از قضیه ۷.۲.۱۱ نمی توان حل کرد، زیرا

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} (x^2 + y^2) = 0 .$$

فرض کنیم  $\varepsilon > 0$ ، باید عددی چون  $\delta > 0$  بیابیم به طوری که اگر

$$\left| \frac{x^3}{x^2 + y^2} \right| < \varepsilon \quad \text{آنگاه} \quad 0 < \sqrt{x^2 + y^2} < \delta$$

چون  $|x| = \sqrt{x^2} \leq \sqrt{x^2 + y^2}$  پس،

$$\left| \frac{x^3}{x^2 + y^2} \right| < \frac{(x^2 + y^2)^{3/2}}{x^2 + y^2} = \sqrt{x^2 + y^2} .$$

باانتخاب  $\delta = \varepsilon$  نتیجه می گیریم که:

$$\left| \frac{x^3}{x^2 + y^2} \right| \leq \sqrt{x^2 + y^2} < \delta = \varepsilon \quad \text{اگر } 0 < \sqrt{x^2 + y^2} < \delta \text{ آنگاه}$$

۷.۲.۱۵ قضیه

فرض کنیم  $\lim_{(x,y) \rightarrow (a,b)} f(x, y) = L$  و تابع یک متغیره  $g$  در  $L$  پیوسته

باشد. دراین صورت

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (a,b)} g(f(x, y)) = g(L)$$



## ۷.۲.۱۸ تعریف

می‌گوییم تابع دومتغیره  $f$  در  $(a,b)$  پیوسته است اگر هر سه شرط زیر برقرار باشند:

(الف)  $f(a,b)$  وجود داشته باشد.

(ب)  $\lim_{(x,y) \rightarrow (a,b)} f(x,y)$  وجود داشته باشد.

(پ)  $\lim_{(x,y) \rightarrow (a,b)} f(x,y) = f(a,b)$

\* توجه داشته باشید که اگر یکی از شرایط تعریف فوق برقرار نباشد، آنگاه تابع

$f$  در نقطه  $(a,b)$  پیوسته نیست.

## ۷.۲.۱۹ مثال

نشان دهید که تابع  $f$  با تعریف  $f(x, y) = \frac{x^3 + y^3}{x^2 + y^2}$  در  $(-1, 2)$  پیوسته است.

حل:

درستی سه شرط پیوستگی را نشان می‌دهیم.

$$f(-1, 2) = \frac{-1 + 8}{1 + 4} = \frac{7}{5} \quad (\text{الف})$$

$$\lim_{(x, y) \rightarrow (-1, 2)} f(x, y) = \lim_{(x, y) \rightarrow (-1, 2)} \frac{x^3 + y^3}{x^2 + y^2} = \frac{7}{5} \quad (\text{ب})$$

این حد در مثال ۷.۲.۱۲ محاسبه شد.

$$\lim_{(x, y) \rightarrow (-1, 2)} f(x, y) = \frac{7}{5} = f(-1, 2) \quad (\text{پ})$$

بنابراین  $f$  در  $(-1, 2)$  پیوسته است.

## ۳.۷ مشتق جزئی

فرض کنیم  $f$  تابعی  $n$  - متغیره باشد. اگر همه متغیرها جز یکی از آنها را ثابت در نظر بگیریم، تابعی با یک متغیر به دست می آید. در این بخش مشتق این توابع یک متغیره را مورد بحث قرار می دهیم.

## ۱.۳.۷ تعریف

فرض کنیم  $f$  تابعی از دو متغیر  $x$  و  $y$  باشد. اگر

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h, y) - f(x, y)}{h}$$

وجود داشته باشد. می‌گوییم که مشتق جزئی  $f$  نسبت به  $x$  (متغیر اول) وجود

دارد. مقدار این حد را مشتق جزئی  $f$  نسبت به  $x$  در نقطه  $(x, y)$  می‌نامیم و آن

را با نمادهای  $f_x(x, y)$  یا  $\frac{\delta f(x, y)}{\delta x}$  نمایش می‌دهیم.

\* به همین نحو، مشتق جزئی  $f$  نسبت به  $y$  در نقطه  $(x, y)$  برابر است با

$$\frac{\delta f(x, y)}{\delta y} = f_y(x, y) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x, y+h) - f(x, y)}{h}$$

به شرطی که این حد وجود داشته باشد.

## ۷.۳.۷ مثال

فرض کنید

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^3 y - xy^3}{x^2 + y^2} & , (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & , (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

مقادیر  $f_x(0, b)$  و  $f_y(a, 0)$  را بیابید.

حل:

بنابر مثال ۷.۳.۵ داریم  $f_x(0, 0) = f_y(0, 0) = 0$ . فرض کنیم  $a \neq 0$  و

$b \neq 0$ . در نتیجه، بنابر فرمول های فوق داریم

$$f_x(0, b) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{f(x, b) - f(0, b)}{x - 0}$$

Payam Noor University Ebook

PNUEB



$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\frac{x^3 b - x b^3}{x^2 + b^2} - 0}{x}$$

$$= \lim_{x \rightarrow 0} \frac{x^2 b - b^3}{x^2 + b^2} = -\frac{b^3}{b^2} = -b$$

$$f_y(a, 0) = \lim_{y \rightarrow b} \frac{f(a, y) - f(a, 0)}{y - 0}$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\frac{a^3 y - a y^3}{a^2 + y^2} - 0}{y}$$

$$= \lim_{x \rightarrow 0} \frac{a^3 - a y^3}{a^2 + y^2} = \frac{a^3}{a^2} = a$$

## ۷.۳.۸ تعبیر هندسی

تعبیر هندسی مشتق های جزئی تابع دومتغیره  $z = f(x, y)$  در  $(a, b)$  شبیه به

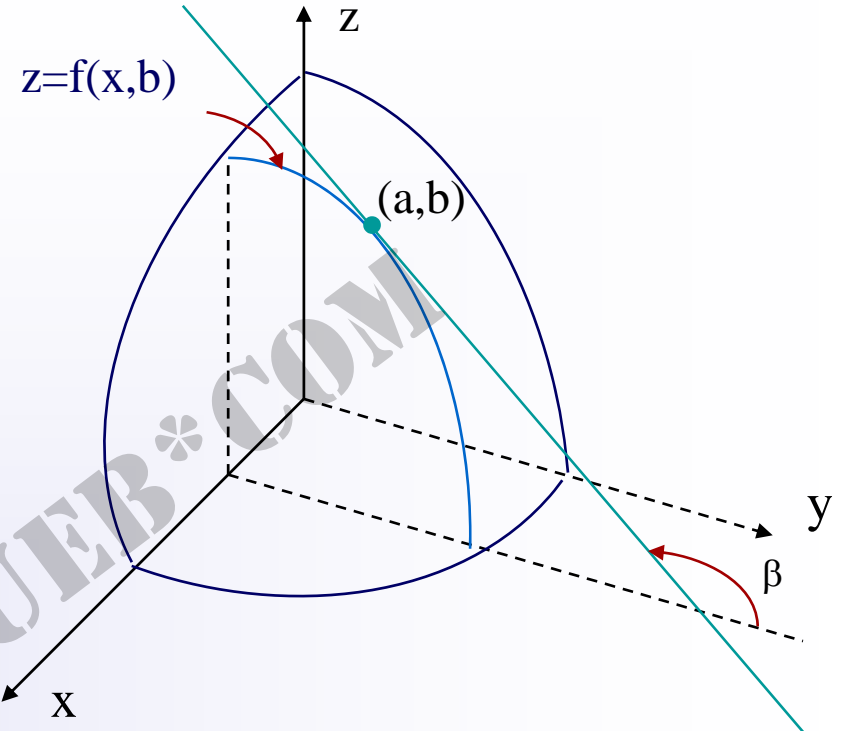
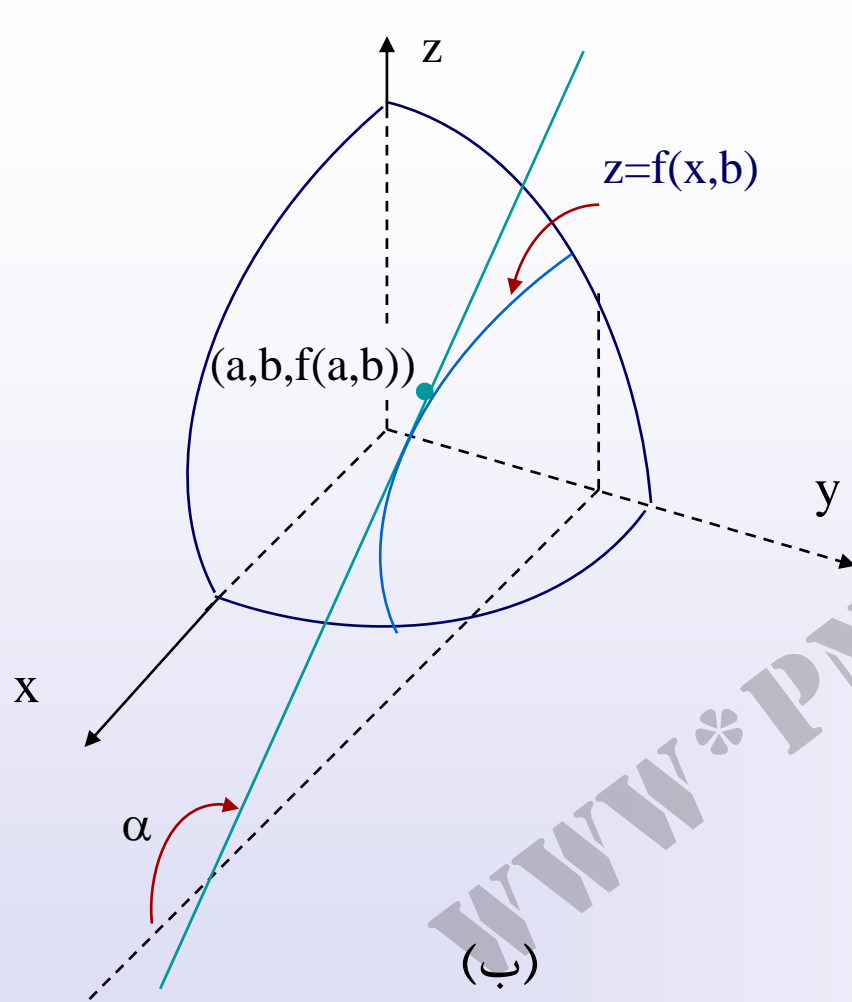
تعبیر هندسی مشتق توابع یک متغیره است. نمودار معادله  $z = f(x, y)$  در

واقع اثر سطح  $z = f(x, y)$  در صفحه  $y = b$  است. بنابراین

$$f_x(a, b) = \left. \frac{\delta f}{\delta x} \right|_{(x,y)=(a,b)}$$

ضریب زاویه منحنی  $z = f(x, b)$  در نقطه  $(a, b, f(a, b))$  است.

(شکل (الف) را ببینید.)



(الف)

(ب)

در نتیجه معادله خط مماس  $l$  بر این منحنی در صفحه  $y = b$  عبارت است از

$$z - f(a, b) = f_x(a, b)(x - a).$$

به عبارت دیگر معادلات دکارتی (یا متقارن) این خط مماس عبارت اند از

$$y = b, \quad (x - a) = \frac{z - f(a, b)}{f_x(a, b)}.$$

به همین ترتیب، با توجه به شکل (ب) معادلات دکارتی (یا متقارن) خط مماس

بر منحنی  $z = f(a, y)$  (یعنی اثر سطح  $z = f(x, y)$  در صفحه  $x = a$ ) در نقطه

$(a, b, f(a, b))$  عبارتند از

$$x = a, \quad (y - b) = \frac{z - f(a, b)}{f_y(a, b)}.$$

### ۷.۳.۹ مثال

معادلات دکارتی خط مماس بر منحنی محل تقاطع سطح سهمیوار

$$z = f(x, y) = x^2 + 16y^2$$

و صفحه  $y = 1$  در نقطه  $(-3, 1, 25)$  را تعیین کنید.

حل:

چون

$$f_x(x, y) = \frac{\delta z}{\delta x} = \frac{\delta}{\delta x} (x^2 + 16y) = 2x .$$

پس  $f_x(-3, 1) = -6$  ، معادلات خط مماس مورد نظر عبارتند از:

$$y = 1 , \quad (x - 3) = \frac{z - 25}{-6}$$

$$y = 1 , \quad z + 6x = 43 .$$

## ۱۱.۳.۷ آهنگ تغییر

تعبیر دیگر مشتق آهنگ تغییر است. به عبارت دیگر  $f_x(a, b)$  آهنگ تغییر  $f(x, y)$  در  $(a, b)$  نسبت به  $x$  (وقتی  $y$  ثابت در نظر گرفته شود) است.

## ۱۲.۳.۷ مثال

دمای یک صفحه فلزی در هر نقطه  $(x, y)$  برابر است با  $T = 54 - \frac{2}{3}x^2 - 4y^2$

آهنگ تغییر دمای این صفحه فلزی را در نقطه  $(2, 3)$  روی خط های  $y=3$ ,

$x=2$ ، بیابید.

حل:

أهنگ تغییر T در (2,3) روی خط  $y = 3$  برابر است با

$$\left. \frac{\delta T}{\delta x} \right|_{(2,3)} = -\frac{4}{3} x \Big|_{(2,3)} = -\frac{8}{3}$$

به همین ترتیب، أهنگ تغییر T در (2,3) روی خط  $x = 2$  برابر است با

$$\left. \frac{\delta T}{\delta y} \right|_{(2,3)} = -8 y \Big|_{(2,3)} = -24$$

۷.۳.۱۳ مشتق های جزئی مرتبه های بالاتر

۷.۳.۱۴ مثال

فرض کنیم  $f(x, y) = \sin xy^2$  همه مشتق های جزئی دوم  $f$  را تعیین کنید.

حل:

مشتق های جزئی اول  $f$  عبارتند از:

$$f_y(x, y) = 2xy \cos xy^2, \quad f_x(x, y) = y^2 \cos xy^2$$

در نتیجه مشتق های جزئی دوم  $f$  برابرند با

$$f_{xx} = \frac{\delta}{\delta x} f_x = \frac{\delta}{\delta x} (y^2 \cos xy^2) = -y^4 \sin xy^2.$$



$$f_{xy} = \frac{\delta}{\delta y} f_x = \frac{\delta}{\delta y} (y^2 \cos xy^2) = 2y \cos xy^2 - 2xy^3 \sin xy^2 .$$

$$f_{yx} = \frac{\delta}{\delta x} f_y = \frac{\delta}{\delta x} (2xy \cos xy^2) = 2y \cos xy^2 - 2xy^3 \sin xy^2 .$$

$$f_{yy} = \frac{\delta}{\delta y} f_y = \frac{\delta}{\delta y} (2xy \cos xy^2) = 2x \cos xy^2 - 4x^2 y^2 \sin xy^2 .$$

WWW\*PNUeB\*COM

## ۴.۷. نمودار دو متغیره

### ۴.۷.۱ قضیه

فرض کنیم  $z = f(x, y)$  و  $f_x$  و  $f_y$  در همسایگی نقطه  $(x, y)$  پیوسته باشند.  
فرض کنیم

$$\Delta z = f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)$$

نمودار  $z$  به ازای  $\Delta x$  و  $\Delta y$  باشد. در این صورت

$$\Delta z = \frac{\delta f}{\delta x} \Delta x + \frac{\delta f}{\delta y} \Delta y + \varepsilon_1 \Delta x + \varepsilon_2 \Delta y$$

که در آن  $\lim_{(\Delta x, \Delta y) \rightarrow (0,0)} \varepsilon_2 = 0$  ،  $\lim_{(\Delta x, \Delta y) \rightarrow (0,0)} \varepsilon_1 = 0$

همتای این قضیه برای توابع با بیش از دو متغیر نیز صادق است. برای تابع

باسه متغیر  $w = f(x,y,z)$ ، فرمول قضیه بالا به صورت زیر است. اگر

$$\Delta w = f(x + \Delta x, y + \Delta y, z + \Delta z) - f(x, y, z)$$

آنگاه

$$\Delta w = \frac{\delta f}{\delta x} \Delta x + \frac{\delta f}{\delta y} \Delta y + \frac{\delta f}{\delta z} \Delta z + \varepsilon_1 \Delta x + \varepsilon_2 \Delta y + \varepsilon_3 \Delta z \quad .$$

## ۷.۴.۳ مثال

با استفاده از قضیه ۷.۴.۱، نشان دهید که تابع

$$f(x, y) = 3x^2 - xy$$

در هر نقطه مشتقپذیر است.

حل:

توابع  $f_x$  و  $f_y$  توابع چند جمله ای هستند. پس در هر نقطه پیوسته اند.

در نتیجه، بنا به قضیه ۷.۴.۱، در هر نقطه مشتقپذیر است.

## ۷.۴.۴ قضیه

اگر تابع دو متغیره  $f$  در  $(a, b)$  مشتقپذیر باشد، آنگاه  $f$  در  $(a, b)$  پیوسته است.

## ۷.۴.۷ دیفرانسیل کل

فرض کنیم  $f$  در  $(x, y)$ ، مشتقپذیر باشد.

$$f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y) = f_x(x, y)\Delta x + f_y(x, y)\Delta y + \varepsilon_1\Delta x + \varepsilon_2\Delta y$$

که در آن

$$\lim_{(\Delta x, \Delta y) \rightarrow (0,0)} \varepsilon_2 = 0, \quad \lim_{(\Delta x, \Delta y) \rightarrow (0,0)} \varepsilon_1 = 0$$

در نتیجه:

$$f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y) = f_x(x, y)\Delta x + f_y(x, y)\Delta y$$

مقادیر  $dx = \Delta x$  و  $dy = \Delta y$  را به ترتیب، دیفرانسیل  $x$  و  $y$  می نامیم.

در این صورت

$$df = f_x(x, y)dx + f_y(x, y)dy = \frac{\delta f}{\delta x} dx + \frac{\delta f}{\delta y} dy$$

رادیفرانسیل کل  $f$  می خوانیم . بنابراین ،

$$\Delta f = f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y) = df$$

دیفرانسیل کل توابع با بیش از دو متغیر نیز به همین صورت تعریف می شود.

یعنی ، اگر تابعی با سه متغیر  $x$  ،  $y$  و  $z$  باشد ، آنگاه

$$df = f_x(x, y, z)dx + f_y(x, y, z)dy + f_z(x, y, z)dz$$

$$= \frac{\delta f}{\delta x} dx + \frac{\delta f}{\delta y} dy + \frac{\delta f}{\delta z} dz$$

## ۷. ۵ قاعده زنجیره ای

یا دآوری می کنیم که اگر  $u = f(x)$  و  $y = g(u) = g(f(x))$  دو تابع با یک متغیر باشند، آنگاه قاعده زنجیره ای بیان می کند که

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{du} \frac{du}{dx}$$

در این بخش صورت های این قاعده را برای توابع با دو متغیر (یا بیش از دو) متغیر مورد بحث قرار می دهیم. توابع مذکور در احکام زیر را مشتق پذیر در نظر

می گیریم.

## ۷.۵. صورت های قاعده زنجیره ای برای تابع با دو متغیر

**الف)** فرض کنیم  $z = f(x, y)$      $x = g_1(t)$      $y = g_2(t)$  این صورت

$$z = f(g_1(t), g_2(t))$$

$$\frac{dz}{dt} = \frac{\delta z}{\delta x} \frac{dx}{dt} + \frac{\delta z}{\delta y} \frac{dy}{dt}$$

**ب)** فرض کنیم  $z = f(x, y)$      $x = g_1(u, v)$      $y = g_2(u, v)$

این صورت  $z = f(g_1(u, v), g_2(u, v))$

$$\frac{\delta z}{\delta u} = \frac{\delta z}{\delta x} \frac{\delta x}{\delta u} + \frac{\delta z}{\delta y} \frac{\delta y}{\delta u}$$

$$\frac{\delta z}{\delta v} = \frac{\delta z}{\delta x} \frac{\delta x}{\delta v} + \frac{\delta z}{\delta y} \frac{\delta y}{\delta v}$$



## ۷. ۵. ۵ مثال

فرض کنید  $z = x \ln y$  ،  $x = u^2 + v^2$  ،  $y = u^2 - v^2$  . عبارات های  $\frac{\delta z}{\delta u}$  و  $\frac{\delta z}{\delta y}$  را بر حسب  $u$  و  $v$  بنویسید.

حل:  
داریم

$$\frac{\delta z}{\delta u} = \frac{\delta z}{\delta x} \frac{\delta x}{\delta u} + \frac{\delta z}{\delta y} \frac{\delta y}{\delta u}$$
$$= (\ln y)(2u) + \left(\frac{x}{y}\right)(2u) = 2u \ln y + \frac{2xu}{y}$$

$$= 2u \ln(u^2 - v^2) + \frac{2u(u^2 + v^2)}{u^2 - v^2}$$

$$\frac{\delta z}{\delta v} = \frac{\delta z}{\delta x} \frac{\delta x}{\delta v} + \frac{\delta z}{\delta y} \frac{\delta y}{\delta v}$$

$$= (\ln y)(2v) + \left(\frac{x}{y}\right)(-2v)$$

$$= 2v \ln(u^2 - v^2) + \frac{2v(u^2 + v^2)}{u^2 - v^2}$$

WWW\*PNUeB\*COM

## ۷.۵.۱ مشتق گیری ضمنی

### ۷.۵.۹ مثال

فرض کنید تابع  $y = f(x)$  در معادله  $y^4 + 3y - 4x^2 - 5x - 1 = 0$  صدق کند.

$y'$  را پیدا کنید.

حل:

$$F(x, y) = y^4 + 3y - 4x^2 - 5x - 1$$

اگر قرار دهیم

$$y' = \frac{dy}{dx} = -\frac{F_x(x, y)}{F_y(x, y)} = -\frac{12x^2 - 5}{4y^3 + 3}$$

آنگاه

## ۶.۷ مشتق سوئی و گرادیان

### ۶.۷.۱ تعریف

فرض کنیم  $f$  تابعی از دو متغیر  $x$  و  $y$  و  $\vec{u} = a_1\vec{i} + a_2\vec{j}$  بردارهای واحد باشد.

مشتق سوئی  $f$  در نقطه  $(x, y)$  و در جهت  $u$  را با  $D_x f(x, y)$  نمایش می دهیم

و به صورت

$$D_x f(x, y) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x + ha_1, y + ha_2) - f(x, y)}{h}$$

تعریف می کنیم (مشروط بر اینکه این حد وجود داشته باشد).

توجه می کنیم که اگر  $\vec{u} = \vec{i}$  ، آنگاه

$$D_{\vec{u}} f(x, y) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h, y) - f(x, y)}{h} = f_x(x, y)$$

و اگر  $\vec{u} = \vec{j}$  ، آنگاه

$$D_{\vec{u}} f(x, y) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x, y+h) - f(x, y)}{h} = f_y(x, y)$$

\* بنابراین مشتق های جزئی مرتبه اول  $f$  حالت های خاص مشتق سوئی (در جهت محورها) هستند.

✍ قضیه زیر فرمولی برای محاسبه مشتق سوئی فراهم می آورد.

## ۷. ۶. ۲ قضیه

اگر  $f$  در  $(x, y)$  مشتقپذیر و  $\vec{u} = a_1\vec{i} + a_2\vec{j}$  برداری واحد باشد، آنگاه

$$D_{\vec{u}} f(x, y) = f_x(x, y)a_1 + f_y(x, y)a_2$$

## ۷. ۳. ۶ مثال

فرض کنید  $f(x, y) = 6 - 3x^2 - y^2$  و  $\vec{u} = (1/\sqrt{2})\vec{i} - (1/\sqrt{2})\vec{j}$  مقدار را بیابید.

حل:

توجه می کنیم که  $\vec{u}$  یک بردار واحد است. چون

$$D_u f(x, y) = f_x(x, y) \frac{1}{\sqrt{2}} + f_y(x, y) \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right)$$

$$= (-6x) \frac{1}{\sqrt{2}} + (-2y) \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right)$$

در نتیجه

$$D_u f(1, 2) = (-6) \frac{1}{\sqrt{2}} + (-4) \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) = -\sqrt{2}$$

در تعریف  $D_u f(x, y)$  ، برداری واحد است. مشتق سوئی  $f$  در جهت بردار

دلخواه و ناصفر  $\vec{a}$  برابر است با  $D_u f(x, y)$  که در آن

$$\vec{u} = \frac{\vec{a}}{|\vec{a}|} .$$

## مشتق سوئی تابع سه متغیره

مشتق سوئی تابع سه متغیره  $f$  در نقطه  $(x, y, z)$  و در جهت بردار واحد

عبارت است از  $\vec{u} = a_1\vec{i} + a_2\vec{j} + a_3\vec{k}$

$$D_u f(x, y, z) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+ha_1, y+ha_2, z+ha_3) - f(x, y, z)}{h} .$$

همچنین اگر  $f$  در  $(x, y, z)$  مشتقپذیر باشد، آنگاه

$$D_u f(x, y, z) = f_x(x, y, z)a_1 + f_y(x, y, z)a_2 + f_z(x, y, z)a_3$$



## ۷. ۶. ۶ مثال

فرض کنید  $f(x, y, z) = xe^{y^2z}$  مشتق سوئی  $f$  در نقطه  $(2, 1, 0)$  را در جهت

بردار  $\vec{a} = \vec{i} - \vec{j} + \sqrt{2}\vec{k}$  بیابید.

حل :

چون

پس

$$|\vec{a}| = \sqrt{1+1+2} = \sqrt{4} = 2$$

$$\vec{u} = \frac{\vec{a}}{|\vec{a}|} = \frac{1}{2}\vec{i} - \frac{1}{2}\vec{j} + \frac{\sqrt{2}}{2}\vec{k} .$$

$$f_z(x, y, z) = xy^2e^{y^2z}$$

$$f_y(x, y, z) = 2xyze^{y^2z}$$

مشتق های جزئی  $f$  عبارتند از

$$f_x(x, y, z) = e^{y^2 z}$$

بنا براین ،

$$\begin{aligned} D_u f(2,1,0) &= f_x(2,1,0)\left(\frac{1}{2}\right) + f_y(2,1,0)\left(-\frac{1}{2}\right) + f_z(2,1,0)\left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right) \\ &= 1\left(\frac{1}{2}\right) + 0\left(-\frac{1}{2}\right) + 2\left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right) = \frac{1}{2} + \sqrt{2} \end{aligned}$$

### ۷. ۶. ۸ تعریف

بردار  $\vec{j} f_y(x, y) + \vec{i} f_x(x, y)$  را گرادیان تابع دو متغیره  $f$  در نقطه  $(x, y)$  می نامیم و می نویسیم

$$\text{grad } f(x, y) = \nabla f(x, y) = f_x(x, y)\vec{i} + f_y(x, y)\vec{j}$$

نماد  $\nabla f$  را «دل  $f$ » می خوانیم.

## ۷. ۶. ۱۳ مثال

فرض کنید  $f(x, y) = 6 - 3x^2 - y^2$ . تعیین کنید که در چه جهتی آهنگ افزایش  $f$  در نقطه  $(1, 2)$  ماکسیمم است.

حل:

$$f_y(x, y) = -2y \quad , \quad f_x(x, y) = -6x$$

چون

$$\begin{aligned}\nabla f(1, 2) &= f_x(1, 2)\vec{i} + f_y(1, 2)\vec{j} \\ &= -6\vec{i} - 4\vec{j} \quad .\end{aligned}$$

پس

در نتیجه، ماکسیمم آهنگ افزایش  $f$  در نقطه  $(1, 2)$  در جهت بردار زیر است.

$$\vec{u} = \frac{-6\vec{i} - 4\vec{j}}{|-6\vec{i} - 4\vec{j}|} = \frac{-3}{\sqrt{13}}\vec{i} - \frac{2}{\sqrt{13}}\vec{j}.$$

## ۷.۷ صفحه مماس

### ۷.۷.۷ اقصیه

فرض کنیم منحنی هموار  $C$  نمودار معادله  $F(x, y) = 0$  باشد. اگر  $F$  در نقطه

$P(x_0, y_0)$  واقع بر منحنی  $C$  مشتق پذیر باشد و  $\nabla f(x_0, y_0) \neq 0$  آنگاه بردار

$\nabla f(x_0, y_0)$  در نقطه  $P$  بر منحنی عمود است.

## ۷.۷.۲ مثال

یک بردار واحد قائم بر منحنی  $x^2 - xy + 3y^2 = 5$  در نقطه  $(1, -1)$  به دست آورید.

**حل:**

فرض می کنیم  $F(x, y) = x^2 - xy + 3y^2 - 5$  بنا بر قضیه بالا ،  $\nabla F(1, -1)$

یک بردار عمود بر این منحنی است. چون

$$\begin{aligned}\nabla F(x, y) &= F_x(x, y)\vec{i} + F_y(x, y)\vec{j} \\ &= (2x - y)\vec{i} + (-x + 6y)\vec{j}\end{aligned}$$

در نتیجه

$$\nabla F(1, -1) = 3\vec{i} - 7\vec{j} .$$

بنابراین ، بردار واحد قائم بر این منحنی برابر است با

$$\frac{3\vec{i} - 7\vec{j}}{\sqrt{9 + 49}} = \frac{1}{\sqrt{58}}(3\vec{i} - 7\vec{j}) .$$

## ۷.۷.۴ تعریف

فرض کنیم تابع  $f$  در نقطه  $P(x_0, y_0, z_0)$  واقع بر سطح  $S$  به معادله  $F(x, y, z) = 0$

مشتق پذیر باشد. **صفحه مماس** بر  $S$  در نقطه  $P$  صفحه ای است که از  $P$  میگذرد

و  $\nabla f(x_0, y_0, z_0)$  بردار نرمال آن است.

چون

$$\nabla f(x_0, y_0, z_0) = f_x(x_0, y_0, z_0)\vec{i} + f_y(x_0, y_0, z_0)\vec{j} + f_z(x_0, y_0, z_0)\vec{k}$$

و  $\nabla f(x_0, y_0, z_0)$  در نقطه  $(x_0, y_0, z_0)$  صفحه مماس بر  $S$  نرمال است، پس معادله این صفحه عبارت است از

$$f_x(x_0, y_0, z_0)(x - x_0) + f_y(x_0, y_0, z_0)(y - y_0) + f_z(x_0, y_0, z_0)(z - z_0) = 0$$

## ۷.۷.۵ مثال

معادله صفحه مماس بر کره  $x^2 + y^2 + z^2 = 4$  را در نقطه  $(-1, 1, \sqrt{2})$  بنویسید

**حل:**  
فرض می‌کنیم  
چون  $F(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 - 4$

$$F_z(x, y, z) = 2z, \quad F_y(x, y, z) = 2y, \quad F_x(x, y, z) = 2x$$

در نتیجه

$$F_z(1, 1, \sqrt{2}) = 2\sqrt{2}, \quad F_y(1, 1, \sqrt{2}) = 2, \quad F_x(1, 1, \sqrt{2}) = 2$$

بنابراین معادله صفحه مماس بر این کره در نقطه  $(-1, 1, \sqrt{2})$  عبارت است از

$$-2(x + 1) + 2(y - 1) + 2\sqrt{2}(z - \sqrt{2}) = 0$$

$$-x + y + \sqrt{2}z = 4$$

یا

## ۷.۸. ماکسیمم و مینیمم توابع دو متغیره

### ۷.۸.۱ تعریف

فرض کنیم  $f$  تابعی از دو متغیر  $x$  و  $y$ ، و  $R$  زیرمجموعه ای از دامنه  $f$  باشد. در این صورت

(الف) مقدار **ماکسیمم (مطلق)**  $f$  در  $R$  است اگر به ازای هر  $(x, y)$

$$f(x, y) \leq f(x_0, y_0) \quad \text{در } R$$

(ب) مقدار **مینیمم (مطلق)**  $f$  در  $R$  است اگر به ازای هر  $(x, y)$

$$f(x, y) \geq f(x_0, y_0) \quad \text{در } R$$

(پ) اگر  $R$  برابر با دامنه  $f$  باشد، آنگاه  $f(x_0, y_0)$  مذکور در (الف) و (ب) را به

ترتیب ماکسیمم و مقدار مینیمم  $f$  مینیمم گوئیم.



## ۷.۸.۲ تعریف

فرض کنیم  $f$  تابعی از دو متغیر  $x$  و  $y$  باشد. در این صورت

**الف)**  $f$  در  $(x_0, y_0)$  دارای **ماکسیمم نسبی** است اگر دایره  $C$  به مرکز  $(x_0, y_0)$

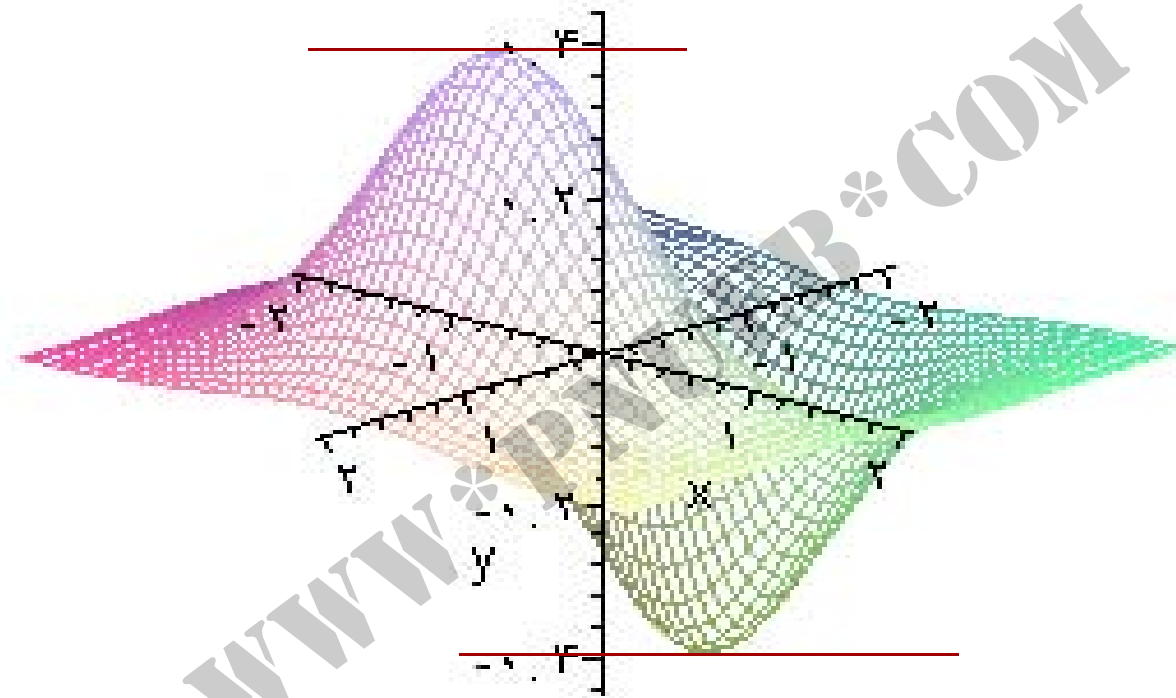
در دامنه  $f$  وجود داشته باشد به طوری که به ازای هر  $(x, y)$  در درون  $C$ ،

$$f(x, y) \leq f(x_0, y_0)$$

**ب)**  $f$  در  $(x_0, y_0)$  دارای **مینیمم نسبی** است اگر دایره  $C$  به مرکز  $(x_0, y_0)$

در دامنه  $f$  وجود داشته باشد به طوری که به ازای هر  $(x, y)$  در درون  $C$ ،

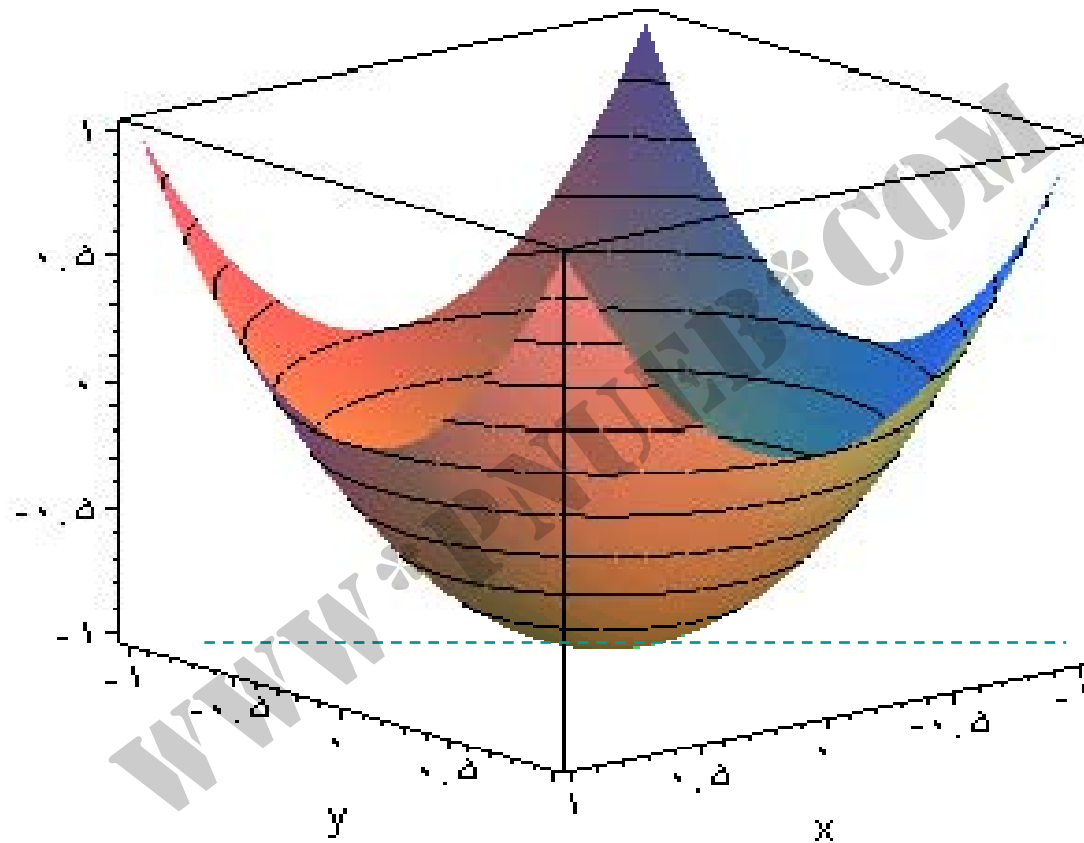
$$f(x, y) \geq f(x_0, y_0)$$



Payam Noor University Ebook

**PNUeB**

...کتابخانہ الکترونیکے پیام نور...



Payam Noor University Ebook

**PNUeB**

...کتابخانہ الکترونیکے پیام نور...

قضیه زیر را برای ماکسیمم یا مینیمم نسبی توابع با دو متغیر داریم.

### ۷.۸.۳ قضیه

فرض کنیم  $f$  در  $(x_0, y_0)$  ماکسیمم یا مینیمم نسبی دارد. اگر مشتق های جزئی  $f$  در  $(x_0, y_0)$  وجود داشته باشند، آنگاه

$$f_x(x_0, y_0) = 0, \quad f_y(x_0, y_0) = 0$$

\* این قضیه بیان می کند که اگر  $f$  در  $(x_0, y_0)$  ماکسیمم یا مینیمم نسبی باشد،

آنگاه  $(x_0, y_0)$  یک جواب دستگاه دو معادله دو مجهولی

$$f_y(x, y) = 0$$

$$f_x(x, y) = 0$$

است. هر جواب این دستگاه را نقطه بحرانی  $f$  می گوئیم. مانند توابع یک متغیره،

نقطه  $(x_0, y_0)$  ممکن است یک نقطه بحرانی  $f$  باشد ولی  $f$  در  $(x_0, y_0)$  دارای

ماکسیمم یا مینیمم نسبی نباشد.

## ۷. ۸. ۴ مثال

فرض کنید  $f(x, y) = x^2 + y^2$  مقدا ماکسیمم یا مینیمم  $f$  را (در صورت وجود) بیابید.

حل:

دستگاه

$$f_y(x, y) = 2y = 0$$

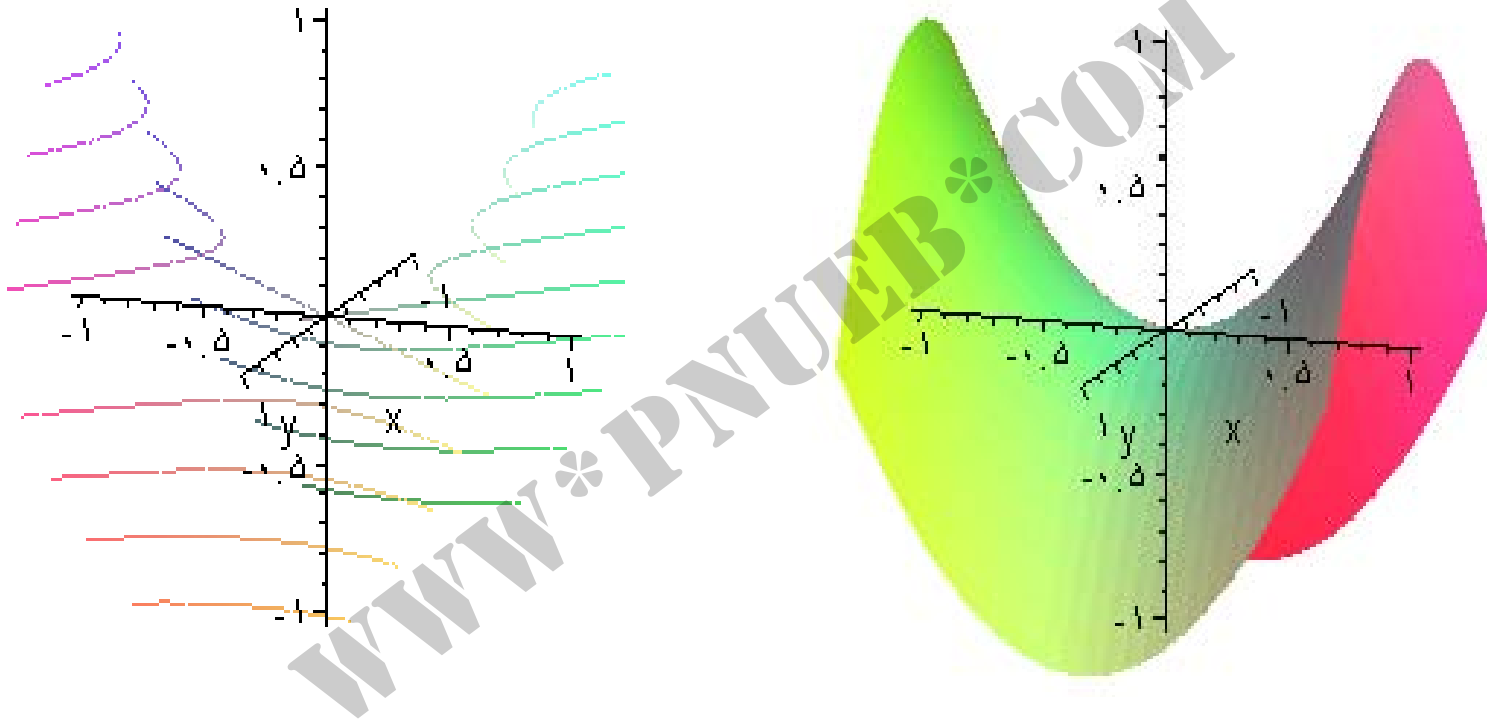
$$f_x(x, y) = 2x = 0$$

را حل می کنیم. تنها جواب این دستگاه  $(0, 0)$  است. لذا  $f(0, 0) = 0$  تنها مقدار ماکسیمم یا مینیمم نسبی احتمالی  $f$  است. چون

$$f(x, y) = x^2 + y^2 \geq f(0, 0) = 0$$

پس  $f$  در  $(0, 0)$  دارای مینیمم نسبی  $f(0, 0) = 0$  است.

$$y^2 - x^2 = z$$



نقطه زین اسبی

Payam Nour University Ebook

**PNU**eb

...کتابخانه الکترونیک پیام نور...

## ۷. ۸. ۶ آزمون مشتق دوم

فرض کنیم  $f$  تابعی با دو متغیر  $x$  و  $y$  باشد و  $f_y(x_0, y_0) = 0 = f_x(x_0, y_0)$

فرض کنیم مشتق های جزئی  $f$  درون دایره های به مرکز  $(x_0, y_0)$  پیوسته باشند و

$$D(x, y) = f_{xx}(x, y)f_{yy}(x, y) - [f_{xy}(x, y)]^2 .$$

در این صورت

(الف) اگر  $D(x_0, y_0) > 0$  و  $f_{xx}(x_0, y_0) < 0$  آنگاه  $f$  در  $(x_0, y_0)$  ماکسیمم نسبی دارد.

(ب) اگر  $D(x_0, y_0) > 0$  و  $f_{xx}(x_0, y_0) > 0$  آنگاه  $f$  در  $(x_0, y_0)$  مینیمم نسبی دارد.

(پ) اگر  $D(x_0, y_0) < 0$  آنگاه  $f$  در  $(x_0, y_0)$  یک نقطه زین اسبی دارد.

(ت) اگر  $D(x_0, y_0) = 0$  نتیجه ای از این آزمون به دست نمی آید.



## ۷.۹ ضرب لاگرانژ

روش ضرب لاگرانژ برای توابع با دو متغیر

می خواهیم ماکسیمم (یا مینیمم) تابع با دو متغیر  $f$  را با شرط  $g(x,y)=0$  تعیین کنیم. با معرفی یک متغیر چون  $\lambda$  تابع جدیدی، به نام تابع لاگرانژ به صورت

$$F(x, y, \lambda) = f(x, y) + \lambda g(x, y)$$

تعریف می کنیم  $\lambda$  را ضرب لاگرانژ می نامیم. در این صورت، اگر  $f$  در ماکسیمم (یا مینیمم) داشته باشد، آنگاه  $\lambda = \lambda_0$  وجود دارد به طوری که

$(x_0, y_0, \lambda_0)$  یک جواب دستگاه سه معادله سه مجهولی

است. (توجه کنید که  $F_\lambda = g(x, y)$ )

## ۷.۹.۱ مثال

فرض کنید  $f(x, y) = x^2 + 4y^3$  ماکسیمم و مینیمم  $f$  را تحت شرط

$$x^2 + 2y^2 - 1 = 0 \text{ تعیین کنید.}$$

حل:

تابع لاگرانژ  $f$  را به صورت

$$f(x, y, \lambda) = x^2 + 4y^3 + \lambda(x^2 + 2y^2 - 1)$$

تعریف می کنیم. مشتق های جزئی مرتبه اول  $F$  عبارتند از

$$F_y(x, y, \lambda) = 12y^2 + 4\lambda y \quad , \quad F_x(x, y, \lambda) = 2x + 2\lambda x$$

$$F_\lambda(x, y, \lambda) = x^2 + 2y^2 - 1$$

دستگاه سه معادله سه مجهولی

$$2x + 2\lambda x = 0$$

$$12y^2 + 4\lambda y = 0$$

$$x^2 + 2y^2 - 1 = 0$$

را حل می کنیم . معادله اول نتیجه می دهد که  $x = 0$  یا  $\lambda = -1$  .

$$\text{اگر } x = 0 \text{ آنگاه } y = \pm \frac{\sqrt{2}}{2}$$

اگر  $\lambda = -1$  آنگاه  $12y^2 - 4y = 0$  که نتیجه می دهد  $y = 0$  یا  $y = \frac{1}{3}$

$$y = 0 \Rightarrow x^2 + 2(0)^2 - 1 = 0 \Rightarrow x = \pm 1$$

$$y = \frac{1}{3} \Rightarrow x^2 + 2\left(\frac{1}{3}\right)^2 - 1 = 0 \Rightarrow x = \pm \frac{\sqrt{7}}{3} .$$

بنابراین ، ماکسیمم (و مینیمم)  $f$  احتمالاً در نقاط

$$\left(0, \frac{\sqrt{2}}{2}\right), \left(0, -\frac{\sqrt{2}}{2}\right), (1, 0), (-1, 0), \left(\frac{\sqrt{7}}{3}, \frac{1}{3}\right) \text{ یا } \left(-\frac{\sqrt{7}}{3}, \frac{1}{3}\right)$$

رخ می دهد. چون

$$f(1, 0) = 1 = f(-1, 0), \quad f\left(0, -\frac{\sqrt{2}}{2}\right) = -\sqrt{2}$$

$$f\left(0, \frac{\sqrt{2}}{2}\right) = \sqrt{2}, \quad f\left(\frac{\sqrt{7}}{3}, \frac{1}{3}\right) = \frac{25}{27} = f\left(-\frac{\sqrt{7}}{3}, \frac{1}{3}\right)$$

پس ماکسیمم و مینیمم  $f$  به شرط  $x^2 + 2y^2 - 1 = 0$  به ترتیب برابرند با

$$f\left(0, -\frac{\sqrt{2}}{2}\right) = -\sqrt{2}, \quad f\left(0, \frac{\sqrt{2}}{2}\right) = \sqrt{2}$$

# فصل هشتم

## انتگرال های چند گانه

### مقدمه و هدف کلی

مشتق توابع با چند متغیر و کاربرد های آن را در فصل ۷ مورد بحث قرار دادیم. در این فصل انتگرال توابع با دو یا سه متغیر، و برخی از کاربردهای هندسی و فیزیکی آن، را مورد مطالعه قرار می دهیم. اثبات قضیه هایی را که در این فصل بیان می شوند نمی آوریم. دانشجویان علاقه مند می توانند به کتاب های پیشرفته تر حساب دیفرانسیل و انتگرال رجوع کنند.

## هدف های دقیق آموزشی

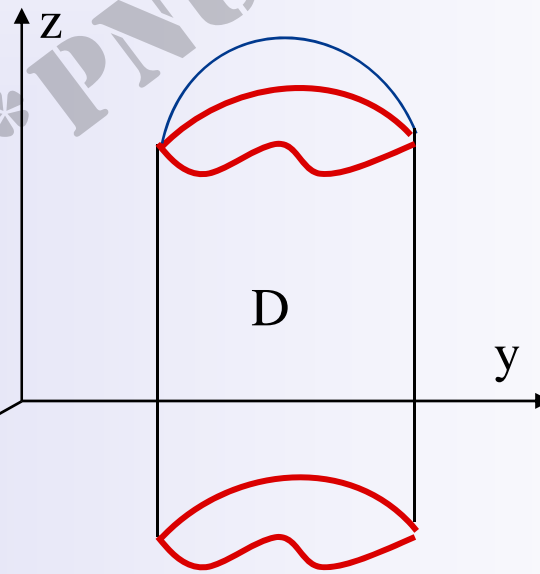
از خواننده انتظار می رود که پس از مطالعه ویادگیری مطالب این فصل بتواند:

۱. انتگرال های دو گانه و سه گانه را تعریف کند.
۲. انتگرال های دو گانه و سه گانه را محاسبه کند.
۳. انتگرال های دو گانه را برای محاسبه حجم و سطح به کار ببرد.
۴. انتگرال های دو گانه را در مختصات قطبی محاسبه کند.
۵. انتگرال های سه گانه را برای محاسبه حجم به کار ببرد.
۶. انتگرال های سه گانه را در مختصات استوانه ای و کره های محاسبه کند.
۷. انتگرال های دو گانه را برای محاسبه برخی کمیت های فیزیکی چون جرم و گشتاور به کار ببرد.

## ۸. ۱ انتگرال دو گانه

فرض کنیم  $R$  ناحیه بسته ای در صفحه  $xy$ ، و  $f$  تابعی پیوسته و نامنفی روی  $R$  باشد. فرض کنیم جسم  $D$  از بالا به نمودار  $f$  و از پایین به  $R$  محدود باشد. در این ناحیه زیر نمودار  $f$  و روی  $R$  می خوانیم. در اینجا می خواهیم حجم

$D$  را به دست آوریم.



ابتدا فرض می کنیم که  $R$  مستطیلی در صفحه  $xy$ ،  $m$  و  $M$  به ترتیب مقادیر

مینیمم و ماکسیمم  $f$  در  $R$ ، باشند. پس ناحیه  $D$ ، که زیر نمودار  $f$  و روی  $R$

واقع است، در مکعب مستطیل به قاعده  $R$  و ارتفاع  $m$  محیط، و بر مکعب

مستطیل به قاعده  $R$  و ارتفاع  $M$  محاط، است. در این صورت، اگر  $A$  مساحت

$$R \text{ و } V \text{ حجم } D \text{ باشد، آنگاه } mA \leq V \leq MA.$$

حال، بارسم خطوط موازی با محورها، مستطیل  $R$  را به  $n$  زیر مستطیل

$R_1, R_2, \dots, R_n$  تقسیم می کنیم. فرض کنیم، به ازای هر  $1 \leq i \leq n$

$m_i$  و  $M_i$  به ترتیب مقادیر مینیمم و ماکسیمم  $f$  روی  $R_i$  و  $\Delta A_i$  مساحت

$$\sum_{i=1}^n m_i \Delta A_i \leq V \leq \sum_{i=1}^n M_i \Delta A_i \quad . \quad R_i \text{ باشد. در این صورت، داریم}$$



## ۱.۱.۸ تعریف

حجم زیر سطح  $z = f(x,y)$  و روی  $R$  برابر است با

$$V = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n f(\alpha_i, \beta_i) \Delta A_i$$

قبل از بررسی حالت کلی، متذکر می شویم که اگر طول و عرض  $R$  به ترتیب

$$[x_0, x_1], [x_1, x_2], \dots, [x_{p-1}, x_p]$$

به زیر بازه های

$$[y_0, y_1], [y_1, y_2], \dots, [y_{q-1}, y_q]$$

تقسیم شود.

و،  $\Delta x_i = x_i - x_{i-1}$  و  $\Delta y_i = y_i - y_{i-1}$  نقطه ای در مستطیل  $(\alpha_i, \beta_i)$

$R_{ij}$  ، به طول  $[x_i - x_{i-1}]$  و عرض  $[y_i - y_{i-1}]$  قرار داشته باشد، آنگاه

داریم

$$V = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_{j=1}^q \sum_{i=1}^p f(\alpha_i, \beta_i) \Delta x_i \Delta y_i$$

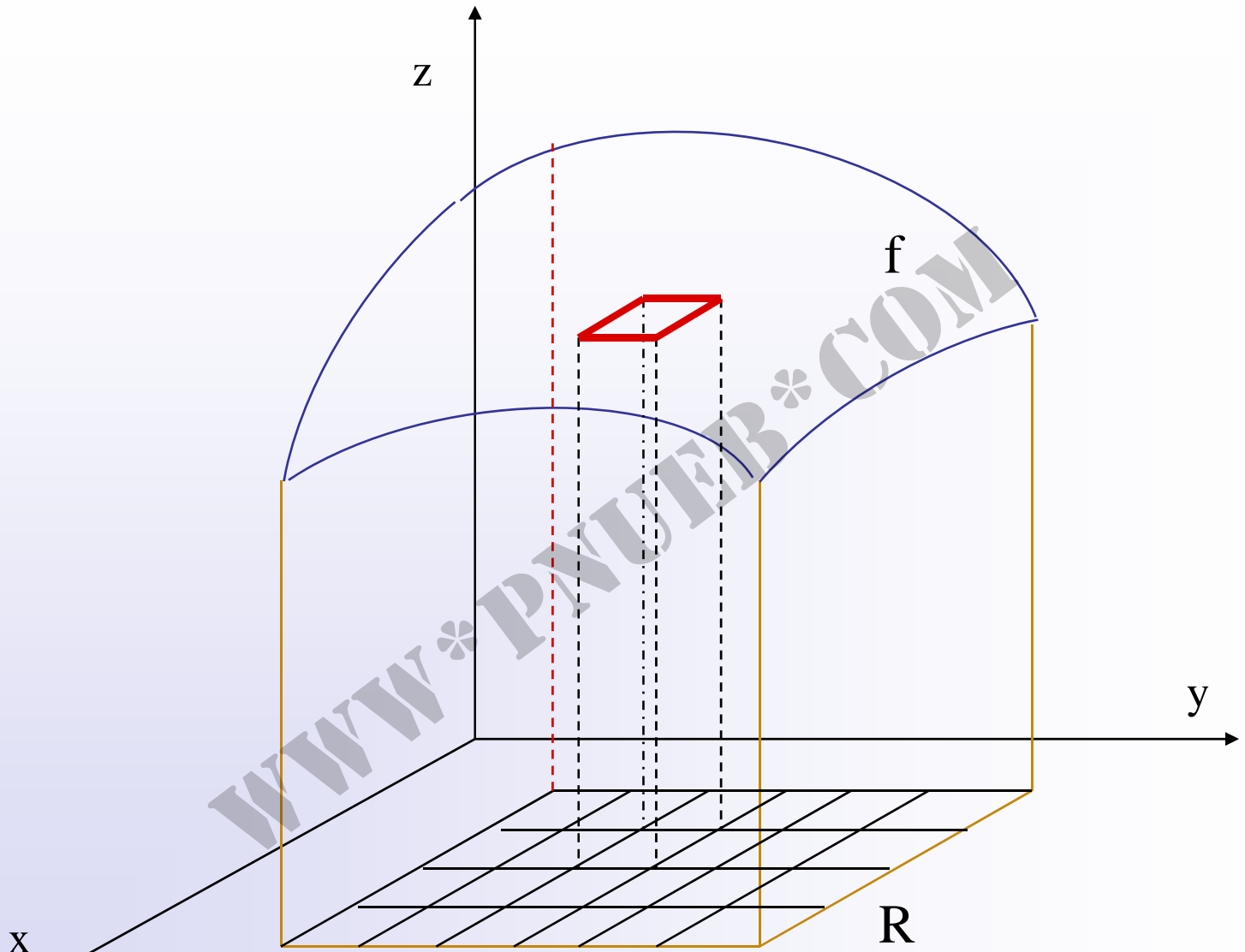
حال فرض کنید که  $R$  ناحیه ای بسته و دلخواه باشد. در این صورت  $R$

می توان در درون یک مستطیل مانند  $R'$  قرار داد. فرض کنیم  $P$  یک افراز

مستطیل  $R'$  به زیر مستطیل ها باشد. اگر  $R_1, R_2, \dots, R_n$  زیر

مستطیل هایی باشند که کاملاً در درون  $R$  قرار دارند، آنگاه می توان نشان

داد که فرمول فوق برای حجم جسم  $D$  نیز برقرار است.



WWW\*PNUeB\*COM

Pam Nour University Ebook

PNUeB

...کتابخانہ الکترونیکے پیام نور...

## ۸. ۱. ۷ محاسبه انتگرال دو گانه

### ۸. ۱. ۸ مثال

فرض کنیم  $f(x, y) = x^3 + 4y$   $R = \{ (x, y) \mid 1 \leq x \leq 4, -1 \leq y \leq 2 \}$

حجم زیر نمودار  $f$  و روی  $R$  را محاسبه کنید.

حل:

به ازای هر مقدار ثابت  $x$ ، داریم

$$A(x) = \int_c^d f(x, y) dy = \int_{-1}^2 (x^3 + 4y) dy$$

Payam Noor University Ebook

**PNU**eb

$$= x^3 y + 2y^2 \Big|_{y=-1}^{y=2}$$

$$= [x^3 (2) + 2(2)^2] - [x^3 (-1) + 2(-1)^2]$$
$$= 3x^3 + 6$$

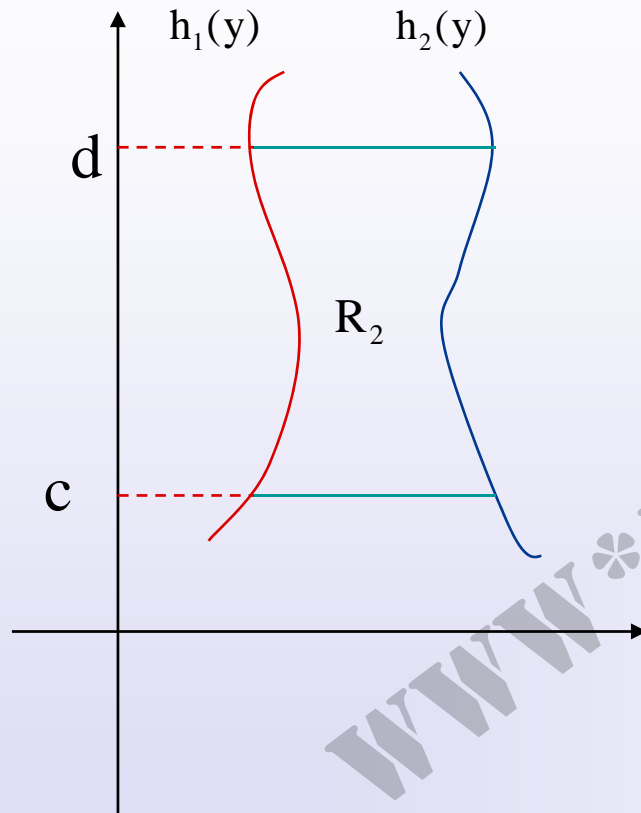
در نتیجه، حجم ناحیه مورد نظر برابر است با

$$V = \int_c^d A(x) dx = \int_1^4 (3x^3 + 6) dx$$

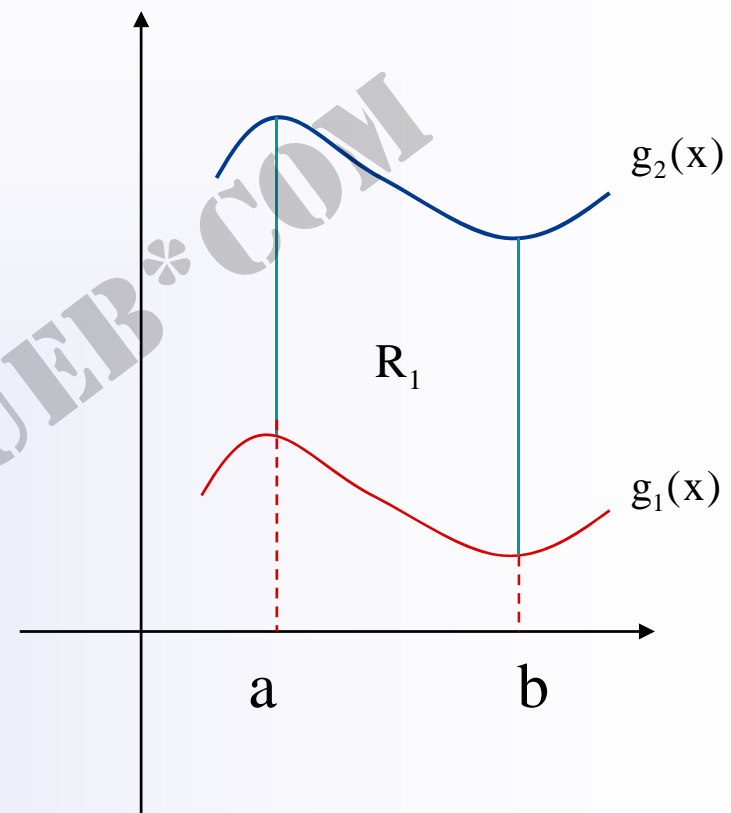
$$= 3 \frac{x^4}{4} + 6x \Big|_1^4$$

$$= 209 \frac{1}{4}$$

## محاسبه انتگرال دو گانه در حالت کلی



(ب)



(الف)

(الف) اگر  $f$  روی  $R_1$  پیوسته و نامنفی باشد، آنگاه

$$V = \iint_{R_1} f(x, y) dA = \int_a^b \left[ \int_{g_1(x)}^{g_2(x)} f(x, y) dy \right] dx .$$

(ب) اگر  $f$  روی  $R_2$  پیوسته و نامنفی باشد، آنگاه

$$V = \iint_{R_2} f(x, y) dA = \int_c^d \left[ \int_{h_1(x)}^{h_2(x)} f(x, y) dx \right] dy .$$

## ۸. ۱. ۱۸ مثال

حجم جسم محدود به سطوح  $x^2 + y^2 = 9$  و  $y^2 + z^2 = 9$  را محاسبه کنید.

حل:

با توجه به مطالب مذکور در بخش ۷. ۱، سطوح داده شده دو متغیر استوانه مدور

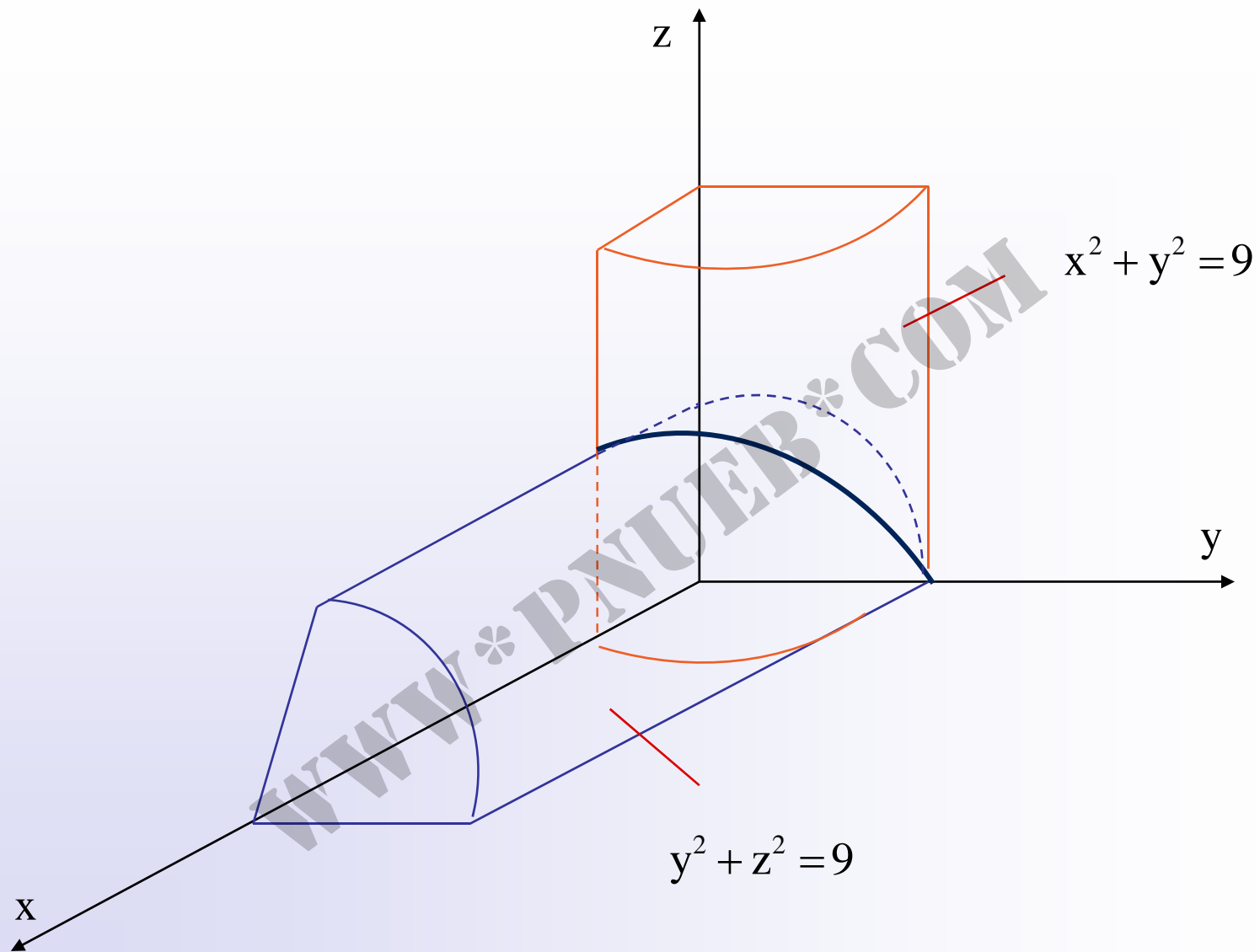
هستند. یک قسمت از هشت قسمت این دو متغیر استوانه در شکل زیر نشان

داده شده است:

جسم مورد نظر از بالا به سطح  $\sqrt{9 - y^2}$  و از پایین به دایره  $x^2 + y^2 = 9$

محدود است. بنابراین، حجم این جسم برابر است با





بنابراین، حجم این جسم برابر است با

$$\begin{aligned} V &= 8 \int_0^3 \int_0^{\sqrt{9-y^2}} \sqrt{9-y^2} \, dx dy \\ &= 8 \int_0^3 x \sqrt{9-y^2} \Big|_0^{\sqrt{9-y^2}} dy \\ &= 8 \int_0^3 (9-y^2) dy = 8 \left( 9y - \frac{1}{3} y^3 \right) \Big|_0^3 = 144 . \end{aligned}$$

\* البته برای محاسبه این انتگرال دو گانه می توانیم ابتدا نسبت به  $y$  و سپس

نسبت به  $x$  انتگرال بگیریم . ولی ، روش دوم مشکل تر از روش بالاست .

## ۸. ۱. ۱۹ تغییر ترتیب انتگرال گیری

ملاحظه کردیم که انتگرال دو گانه  $\iint_R f(x, y) dA$  را می توان با استفاده از هر یک از دو انتگرال مکرر

$$\int_c^d \int_{h_2(x)}^{h_1(x)} f(x, y) dx dy \quad \text{یا} \quad \int_a^b \int_{g_2(x)}^{g_1(x)} f(x, y) dy dx$$

محاسبه کرد. اینکه کدام انتگرال مکرر را به کار می بریم به تابع  $f$ ، حدود انتگرال گیری و سلیقه ما بستگی دارد. گاهی محاسبه یکی از این دو انتگرال مکرر مشکل یا غیرممکن است. در حالی که انتگرال مکرر دوم را به آسانی می توان محاسبه کرد. تعویض یک انتگرال مکرر به دیگری را «تغییر ترتیب انتگرال گیری»

Payam Noor University Ebook

PNUEB

می گوئیم زیرا یکی از  $dx dy$  و  $dy dx$ ، به دیگری تغییر می یابد.

## ۸. ۱. ۲۰ مثال

انتگرال مکرر زیر را با تغییر ترتیب انتگرال گیری محاسبه کنید.

$$\int_0^3 \int_{\sqrt{y}}^3 \sin \pi x^3 dx dy$$

حل:

توجه می کنیم که محاسبه  $\int \sin \pi x^3 dx$  آسان نیست. با توجه به حدود

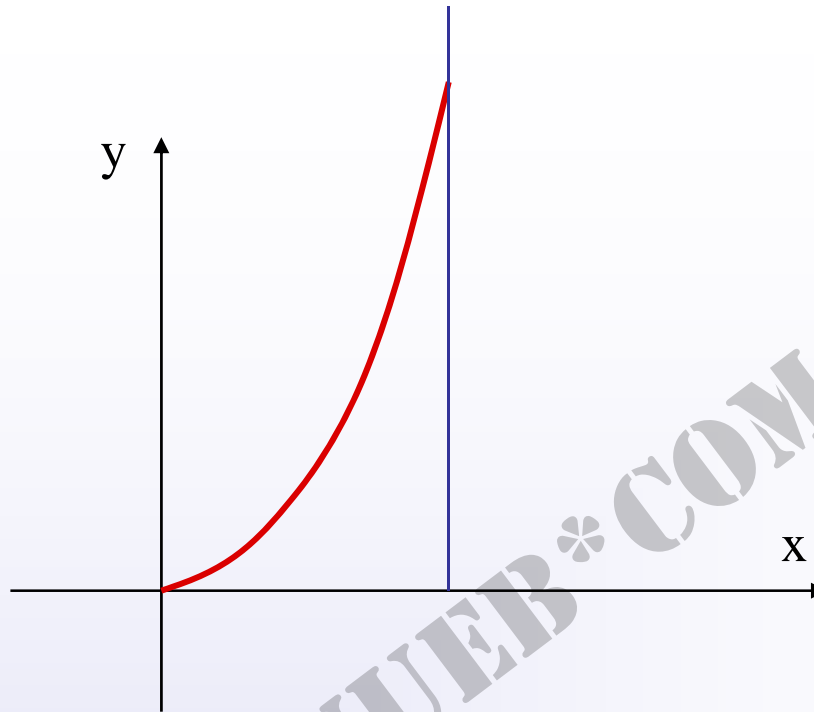
انتگرال مکرر فوق، ناحیه  $R$ ، که باید انتگرال دو گانه روی آن محاسبه شود،

ناحیه محدود به نمودارهای

$$0 \leq y \leq 9, \quad x = \sqrt{y}, \quad x = 3$$

است. روشن است که  $R$  را می توانیم ناحیه محدود به نمودارهای  $x=3$ ،

$y = x^2$  و محور  $x$  نیز در نظر بگیریم.



بنابراین داریم

$$\begin{aligned}
 \int_0^3 \int_{\sqrt{y}}^3 \sin \pi x^3 dx dy &= \iint_R \sin \pi x^3 dA \\
 &= \int_0^3 \int_0^{x^2} \sin \pi x^3 dy dx \\
 &= \int_0^3 y \sin \pi x^3 \Big|_0^{x^2} dx
 \end{aligned}$$

Payam Noor University Ebook

**PNUEB**

$$= \int_0^3 x^2 \sin \pi x^3 dx$$

$$= \frac{-1}{3\pi} \cos \pi x^3 \Big|_0^3 = \frac{2}{3\pi}$$

۸. ۱. ۲۱ مساله نمونه ای

انتگرال مکرر زیر را با تغییر ترتیب انتگرال گیری محاسبه کنید.

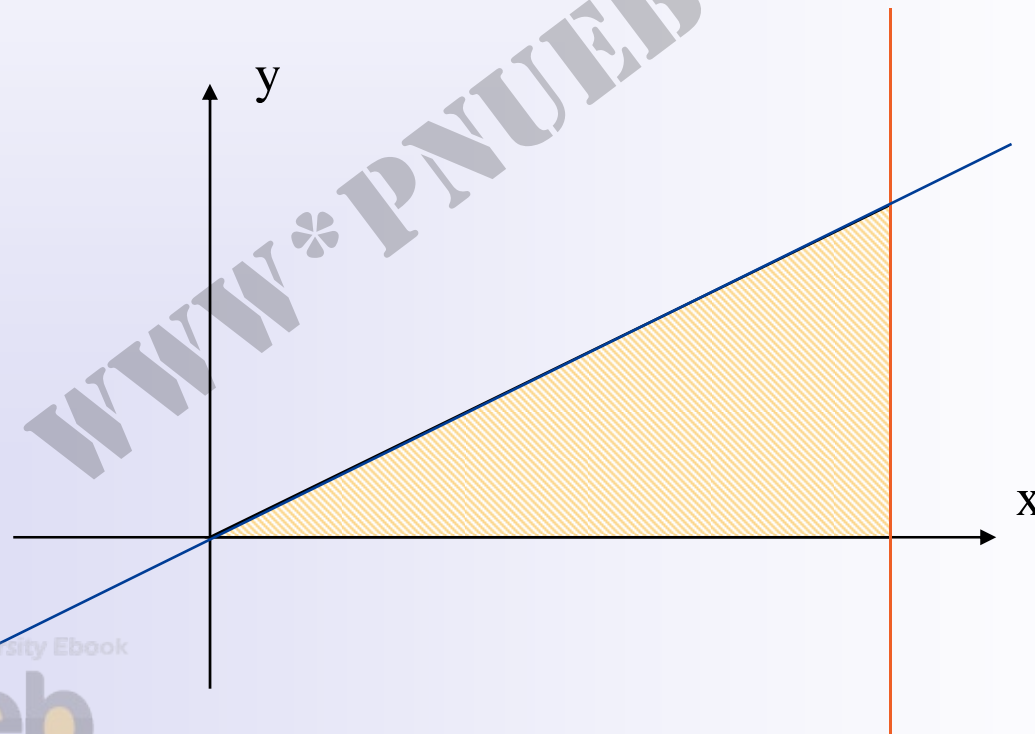
$$\int_0^1 \int_y^1 e^{(x^2)} dx dy$$

حل:

توجه کنید که محاسبه  $\int e^{x^2} dx$  ساده نیست. با توجه به حدود انتگرال گیری،

ناحیه R که انتگرال روی آن محاسبه می شود محدود به نمودارهای  $x = y$ ،

$y = 0$ ،  $x = 1$  است.



Payam Noor University Ebook

PNUeB

اگر R را به صورت

$$R = \{(x, y) \mid 0 \leq x \leq 1, 0 \leq y \leq x\}$$

در نظر بگیریم، داریم

$$\begin{aligned} \int_0^1 \int_y^1 e^{(x^2)} dx dy &= \int_0^1 \int_0^x e^{(x^2)} dy dx \\ &= \int_0^1 e^{(x^2)} y \Big|_0^x dx \\ &= \int_0^1 x e^{(x^2)} dx \\ &= \frac{1}{2} e^{(x^2)} \Big|_0^1 = \frac{e}{2} - \frac{1}{2} . \end{aligned}$$



## ۸. ۲ انتگرال دو گانه در مختصات قطبی

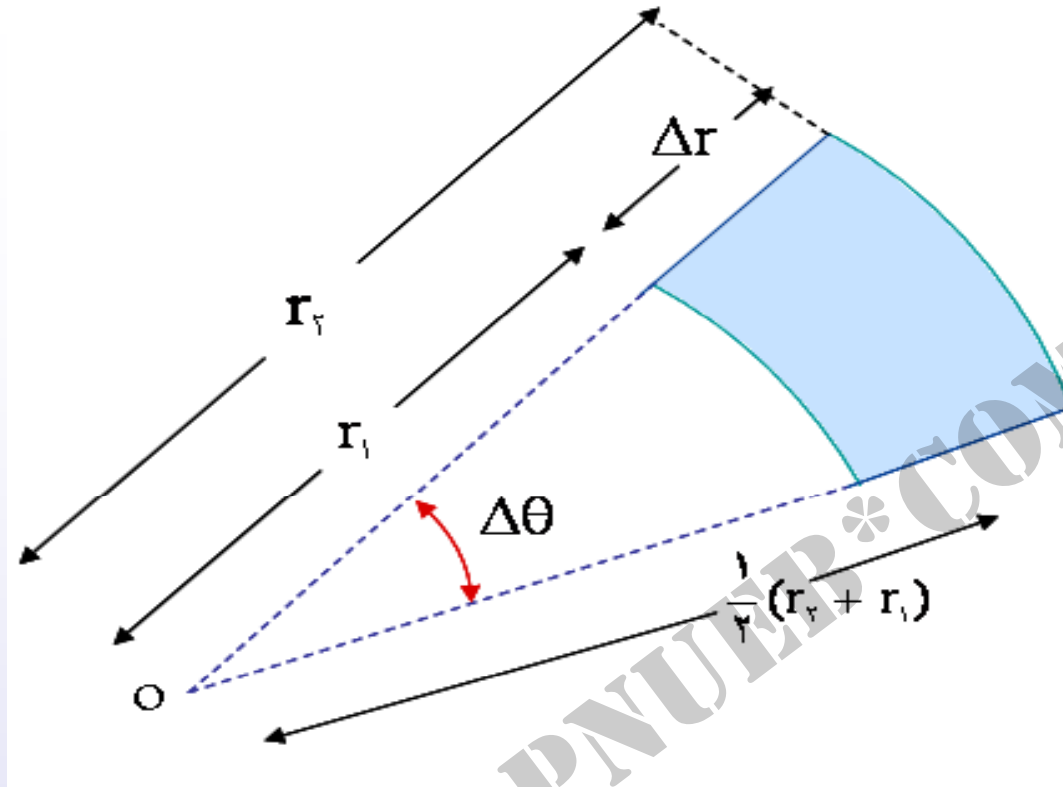
گاهی محاسبه یک انتگرال دو گانه در مختصات قطبی آسانتر از محاسبه آن در

مختصات دکارتی است. فرض کنیم  $R$  ناحیه ای بین دو متغیر دایره با شعاع های

$r_1$  ,  $r_2$  مانند شکل (الف) می باشد. اگر اندازه زاویه بین دو شعاع برابر با  $\Delta\theta$  رادیان

باشد و  $\Delta r = r_2 - r_1$  آنگاه مساحت  $R$  برابر است با

$$\begin{aligned}\Delta A &= \frac{1}{2} r_2^2 \Delta\theta - \frac{1}{2} r_1^2 \Delta\theta \\ &= \frac{1}{2} (r_2^2 - r_1^2) \Delta\theta = \frac{1}{2} (r_2 + r_1)(r_2 - r_1) \Delta\theta .\end{aligned}$$



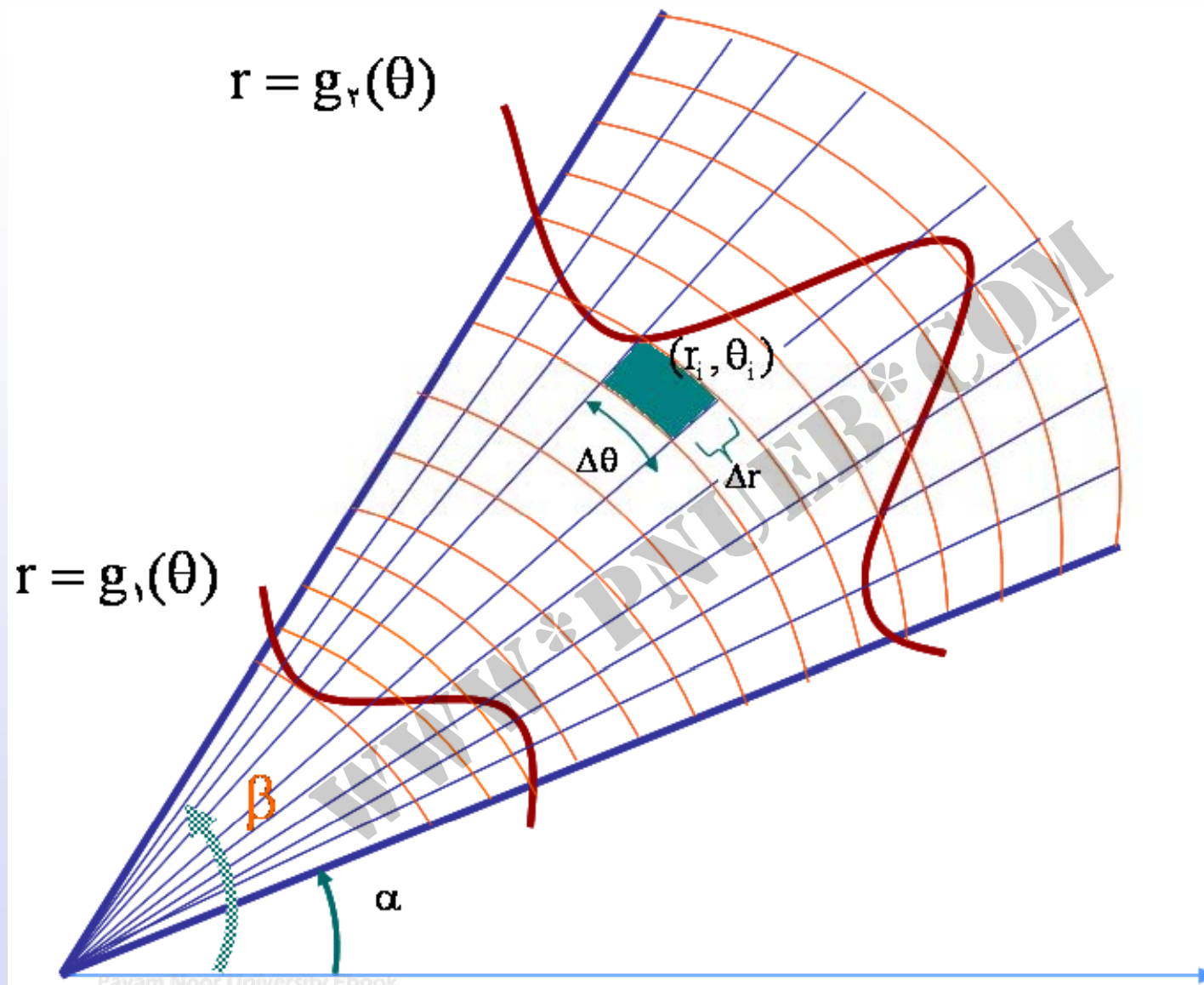
(الف)

اگر میانگین دو شعاع یعنی  $\frac{1}{2}(r_2 + r_1)$  با نمایان دهیم، آنگاه

$$\Delta A = \bar{r} \Delta r \Delta \theta$$

حال فرض کنیم ناحیه R در مختصات قطبی بین دو نمودار هموار  $r = g_1(\theta)$  و  $r = g_2(\theta)$

محدود شده باشد. این ناحیه را به صورت شکل (ب) افراز می کنیم.



(ب)

فرض کنیم که زیر ناحیه های  $R_1, R_2, \dots, R_n$  کاملاً در درون  $R$  قرار

داشته و  $d$  اندازه بزرگترین  $R_i$  ها باشد. مساحت هر  $R_i$  برابر است با  $\Delta A_i = r_i \Delta r_i \Delta \theta_i$

که در آن  $r_i$  میانگین شعاع های  $R_i$  است. در این صورت اگر

نقطه ای در  $R_i$  و  $f$  تابعی از متغیرهای قطبی  $r$  و  $\theta$  باشد، آنگاه می توان نشان داد که

$$\iint_R f(r, \theta) r dr d\theta = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n r_i \Delta r_i \Delta \theta_i f(r_i, \theta_i) .$$

این انتگرال را می توان توسط انتگرال مکرر زیر محاسبه کرد:

$$\int_{\alpha}^{\beta} \int_{g_1(\theta)}^{g_2(\theta)} f(r, \theta) r dr d\theta$$

## ۱.۲.۲ مثال

فرض کنید  $R$  ناحیه بیرون نمودار  $r=a$  و درون نمودار  $r=2a\sin\theta$  باشد، که در

آن  $a$  عددی ثابت است. انتگرال دو گانه زیر را محاسبه کنید.

$$\iint_R \frac{1}{r} dr$$

حل:

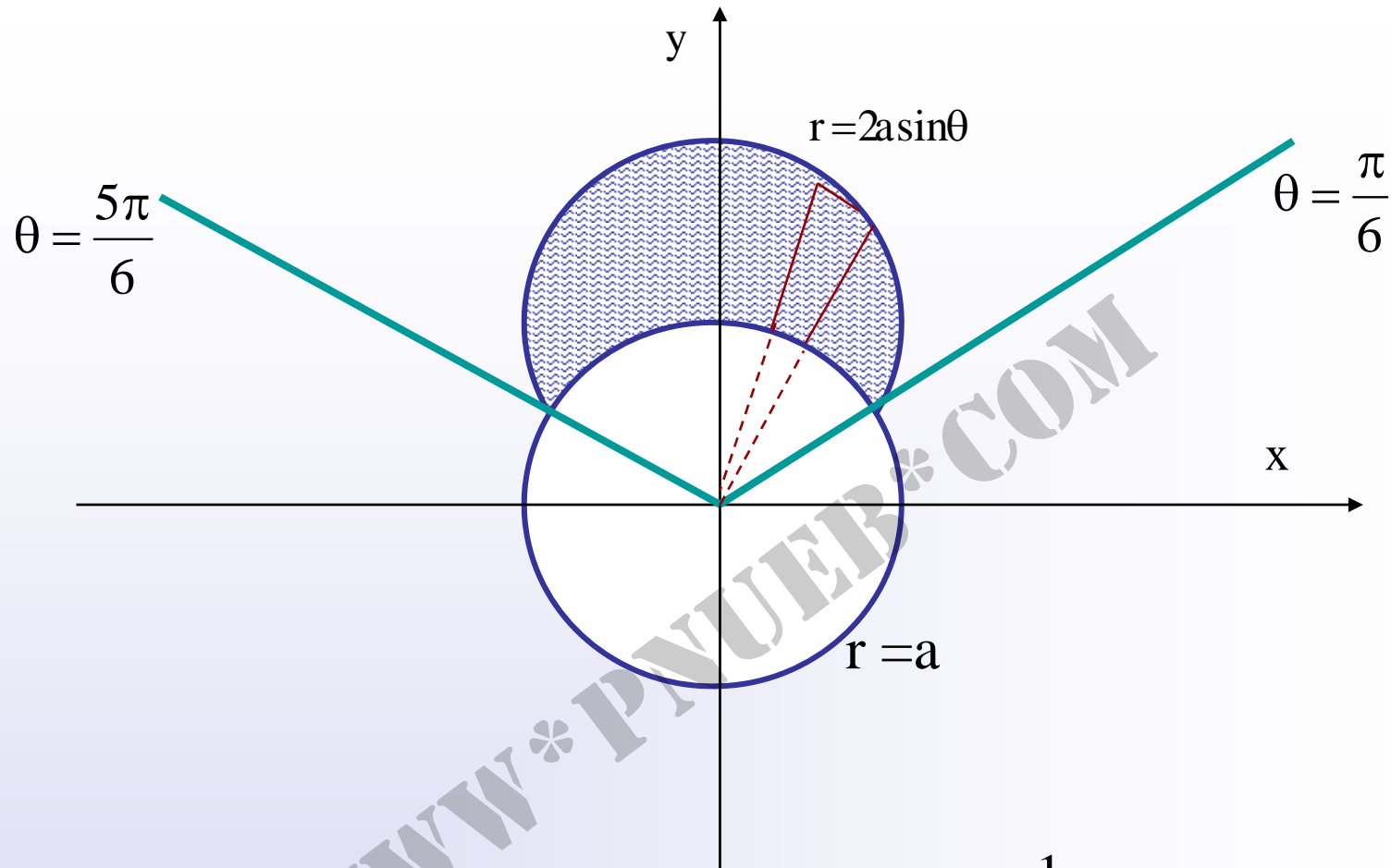
برای تعیین محل تلاقی دو نمودار  $r=a$  و  $r=2a\sin\theta$ ، دستگاه

$$r = a$$

$$r = 2a \sin \theta$$

را حل می کنیم.

پس  $\theta = \frac{\pi}{6}$  یا  $\theta = \frac{5\pi}{6}$ . پس این دو نمودار در نقاط  $(a, \frac{\pi}{6})$  و  $(a, \frac{5\pi}{6})$  یکدیگر



بنابراین، با توجه به  $f(r, \theta) = \frac{1}{r}$  داریم،

$$\iint_R f(r, \theta) dA = \int_{\theta=\frac{\pi}{6}}^{\theta=\frac{5\pi}{6}} \int_{r=a}^{r=2a \sin \theta} \left(\frac{1}{r}\right) r dr d\theta$$

$$= \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5\pi}{6}} \int_a^{2a \sin \theta} 1 dr d\theta = \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5\pi}{6}} r \Big|_a^{2a \sin \theta} d\theta$$

$$= \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5\pi}{6}} (2a \sin \theta - a) d\theta$$

$$= (-2a \cos \theta - a\theta) \Big|_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5\pi}{6}}$$

$$= -2a \left( \frac{-\sqrt{3}}{3} \right) - a \left( \frac{5\pi}{6} \right) - \left[ -2a \frac{\sqrt{3}}{2} - a \frac{\pi}{6} \right]$$

$$= 2\sqrt{3}a - \frac{2\pi}{3}a \quad .$$

## ۱.۲.۱ تذکر

اگر  $f(r, \theta)$  روی ناحیه  $R$  پیوسته و مثبت باشد، آنگاه حجم جسم محدود به نمودار  $f$  و ناحیه  $R$  برابر است با

$$V = \iint_R f(r, \theta) dA$$

همچنین اگر به ازای هر  $(r, \theta)$  در  $R$ ،  $f(r, \theta) = 1$  آنگاه مساحت ناحیه  $R$

برابر است با

$$A = \iint_R dA$$



## ۱.۲.۹ مثال

فرمولی برای حجم کره به دست آورید.

حل:

فرض کنیم  $x^2 + y^2 + z^2 = a^2$  معادله این کره باشد. هشت یا اول این کره

روی ربع اول دایره  $x^2 + y^2 = a^2$  (یا  $r = a$  در مختصات قطبی) قرار دارد. چون

$$z = f(x, y) = \sqrt{a^2 - (x^2 + y^2)} = \sqrt{a^2 - r^2}$$

پس حجم کره برابر است با

$$V = 8 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \int_0^a (a^2 - r^2)^{1/2} r dr d\theta$$

$$= 8 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \frac{-1}{3} (a^2 - r^2)^{3/2} \Big|_0^a d\theta$$

$$= \frac{8a^3}{3} \int_0^{\frac{\pi}{2}} d\theta = \frac{8a^3}{3} \theta \Big|_0^{\frac{\pi}{2}} = \frac{4}{3} \pi a^3$$

۸. ۲. ۱۰ مثال

مساحت ناحیه محدود به دایره های  $r=1$ ,  $r=2$ , خط  $\theta=0$  و مارپیچ  $r\theta=1$  را محاسبه کنید.

حل:

$$A = \int_1^3 \int_{\theta=0}^{\theta=\frac{1}{r}} r dr d\theta = \int_1^3 r \theta \Big|_0^{\frac{1}{r}} dr = \int_1^3 r \left(\frac{1}{r}\right) dr = 2 .$$

## ۱.۳ مساحت رویه

فرض کنیم به ازای هر  $(x, y)$  در ناحیه  $R$ ،  $f(x, y) \geq 0$  و مشتق های جزئی  $f$  پیوسته باشند در زیر فرمول محاسبه مساحت رویه  $z = f(x, y)$  که روی  $R$  واقع است را بدون اثبات می آوریم.

### ۱.۳.۱ فرمول مساحت رویه

فرض کنیم  $S$  مساحت قسمتی از رویه  $z = f(x, y)$  است که روی ناحیه محدود و بسته  $R$  واقع است. اگر  $f_x$  و  $f_y$  در  $R$  پیوسته باشند، آنگاه

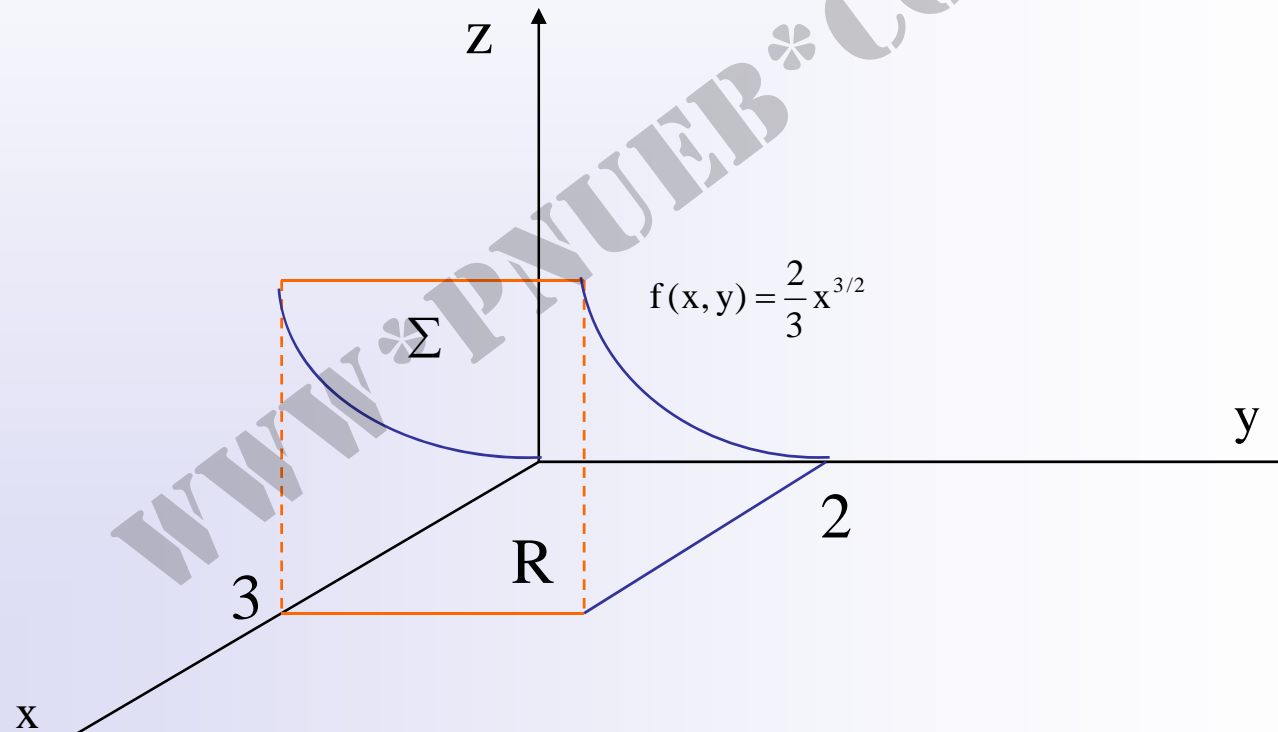
$$S = \iint_R \sqrt{1 + [f_x(x, y)]^2 + [f_y(x, y)]^2} \, dA .$$

## ۱.۳.۲ مثال

فرض کنیم  $R$  مستطیل محدود به خطوط  $x=0$ ,  $x=3$ ,  $y=0$ ,  $y=2$  باشد و

$f(x, y) = \frac{2}{3}x^{3/2}$  مساحت قسمتی از نمودار  $f$  را که روی  $R$  واقع است محاسبه

کنید.



حل:

مشتق های جزئی  $f$  به ازای  $(x, y)$  در  $R$  عبارتند از

$$f_y(x, y) = 0, \quad f_x(x, y) = x^{1/2}$$

ملاحظه می کنیم که این مشتق ها روی  $R$  پیوسته اند. بنابراین مساحت رویه مورد نظر برابر است با

$$\begin{aligned} S &= \iint_R \sqrt{(x^{1/2})^2 + 0 + 1} \, dA \\ &= \int_0^3 \int_0^2 \sqrt{x+1} \, dy \, dx = \int_0^3 \sqrt{x+1} y \Big|_0^2 \, dx \\ &= \int_0^3 2\sqrt{x+1} \, dx = \frac{4}{3} (x+1)^{3/2} \Big|_0^3 = \frac{28}{3} \end{aligned}$$

Payam Noor University Ebook

PNUEB

### ۱.۳.۳ مثال

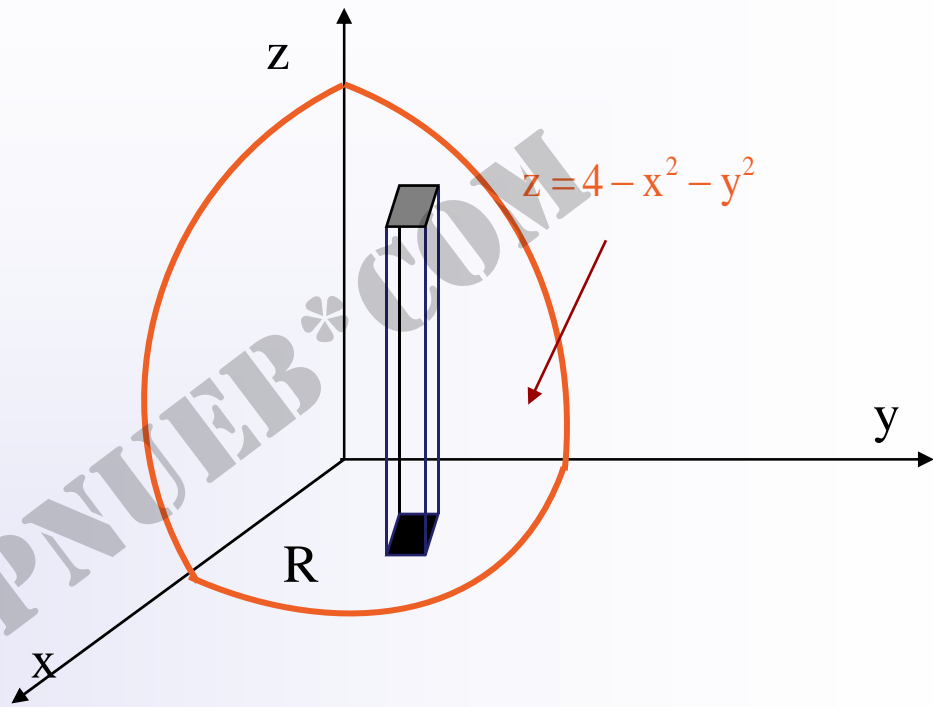
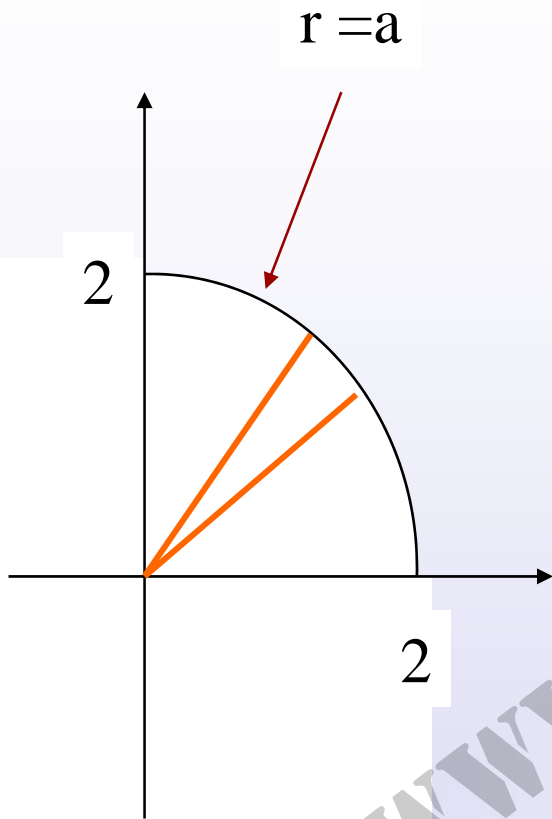
مساحت قسمتی از نمودار  $f(x, y) = 4 - x^2 - y^2$  را که روی صفحه  $XY$  واقع است محاسبه کنید.

حل:

ربع این رویه در زیر رسم شده است.

$$f_y(x, y) = -2y$$

$$f_x(x, y) = -2x$$



WWW\*PNUJEB\*COM

پس ، مساحت رویه مورد نظر برابر است با

$$S = \iint_R \sqrt{1 + 4x^2 + 4y^2} \, dA$$

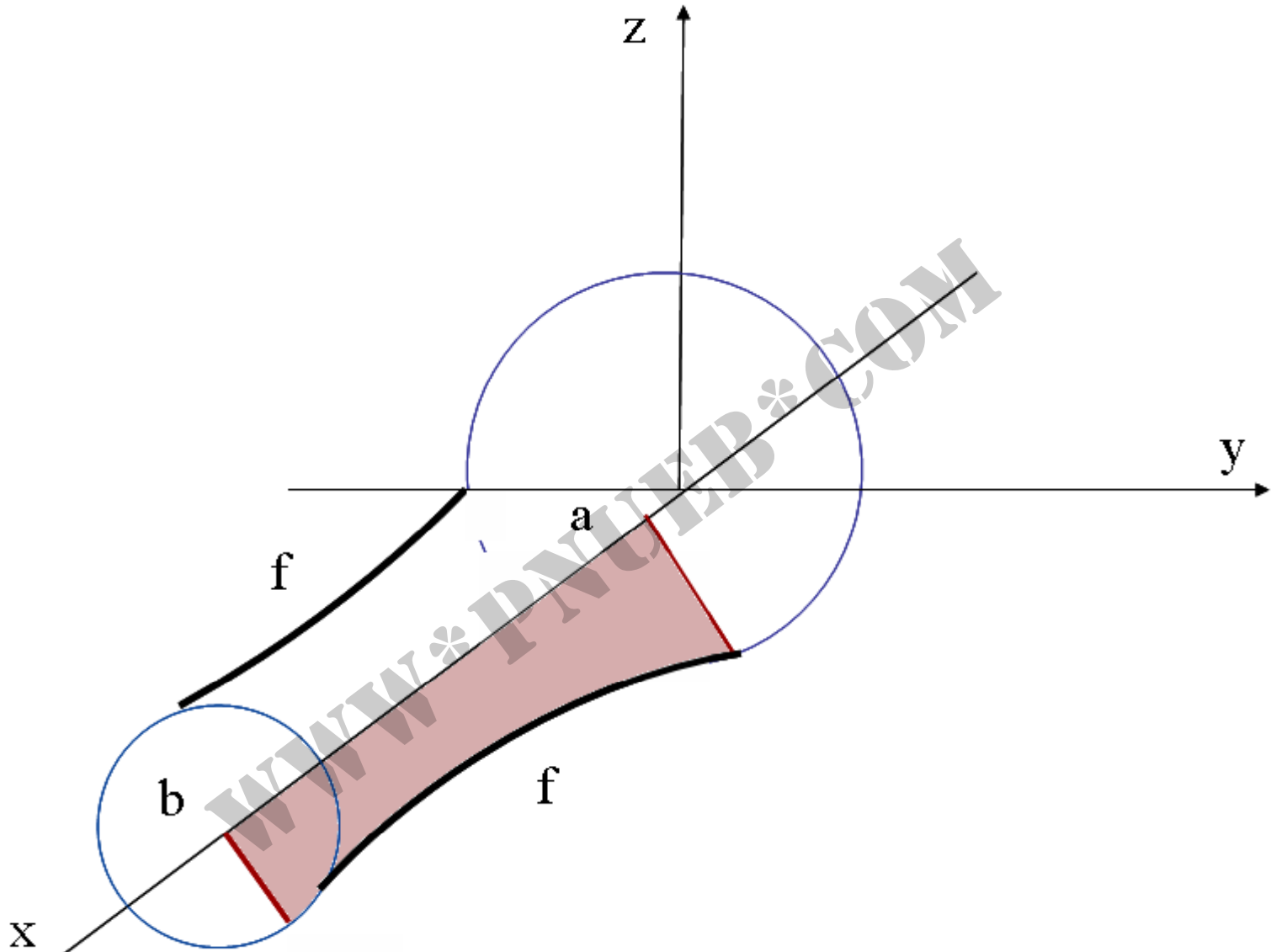
که در آن  $R$  ناحیه محدود به دایره  $x^2 + y^2 = 4$  است . محاسبه این انتگرال در مختصات قطبی آسانتر است . داریم.

$$\begin{aligned} &= \int_0^{2\pi} \int_0^2 \sqrt{1 + 4r^2} \, r \, dr \, d\theta = \int_0^{2\pi} \frac{1}{12} (1 + 4r^2)^{3/2} \Big|_0^2 \, d\theta \\ &= \frac{1}{12} \int_0^{2\pi} (17^{3/2} - 1) \, d\theta = \frac{1}{6} \pi (17^{3/2} - 1) . \end{aligned}$$



## ۸.۳.۸ مساحت رویه دوار

اگر خم مسطحه  $C$  حول خطی واقع در صفحه ای که  $C$  در آن واقع است دوران کند ، یک رویه دوار تولید می شود. به عنوان مثال ، اگر یک دایره حول قطرش دوران کند ، یک کره ، و اگر یک ضلع مستطیل حول ضلع مقابلش دوران کند ، قسمتی از یک استوانه ، به دست می آید. در این جا ، می خواهیم فرمولی برای محاسبه مساحت رویه های دوار ارائه می دهیم. فرض کنیم  $y = f(x)$  در  $[a, b]$  نامنفی باشد و نمودار آن حول محور  $x$  دوران کند.



Payam Noor University Ebook

**PNU**eb

...کتابخانہ الکترونیکہ پیام نور...

مساحت رویه  $S$  برابر است با

$$S = 2\pi \int_a^b f(x) \sqrt{[f'(x)]^2 + 1} dx$$

۸. ۳. ۹ مثال

فرمولی برای محاسبه مساحت سطح جانبی یک مخروط به ارتفاع  $h$  و شعاع

قاعده  $r$  به دست آورید.

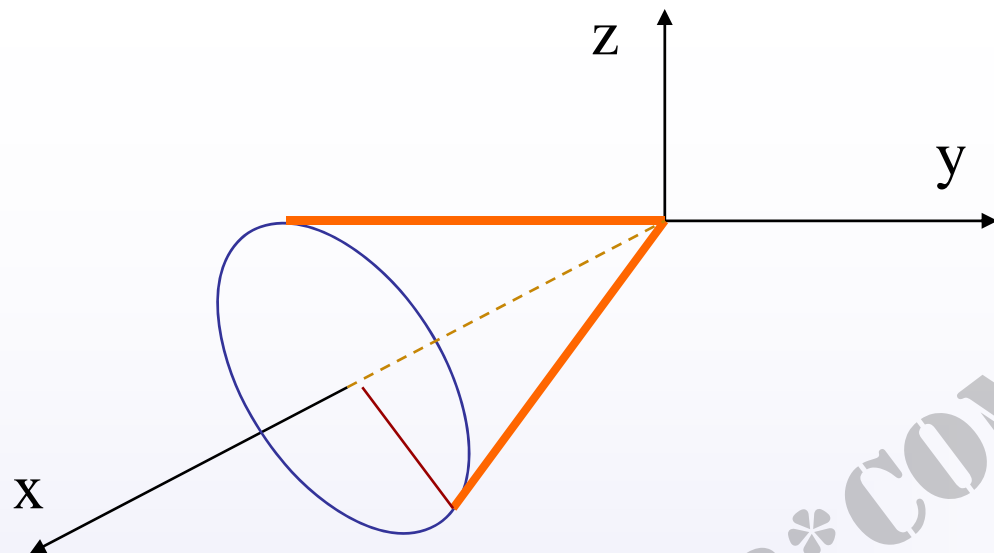
حل:

راس این مخروط را در مبدا مختصات و محور آن را روی محور  $x$  قرار می دهیم .  
در این صورت ، این مخروط از دوران خط

$$y = \frac{r}{h} x, \quad 0 \leq x \leq h$$

Payam Noor University Ebooks

PNUEB



عول محور X به دست می آید. در نتیجه، بنابر فرمول ۸.۳.۸، مساحت مخروط

$$S = 2\pi \int_0^h \frac{r}{h} x \sqrt{\left(\frac{r}{h}\right)^2 + 1} dx$$

زابر است با

$$= \frac{2\pi r}{h^2} \sqrt{r^2 + h^2} \int_0^h x dx = \pi r \sqrt{r^2 + h^2} .$$

## ۸. ۴ انتگرال سه گانه

انتگرال سه گانه در مورد توابع سه متغیره حقیقی تعریف می شود. این تعریف مشابه با تعریف انتگرال دو گانه توابع دو متغیره است. فرض کنیم  $R$  ناحیه بسته و محدودی در صفحه  $xy$  و

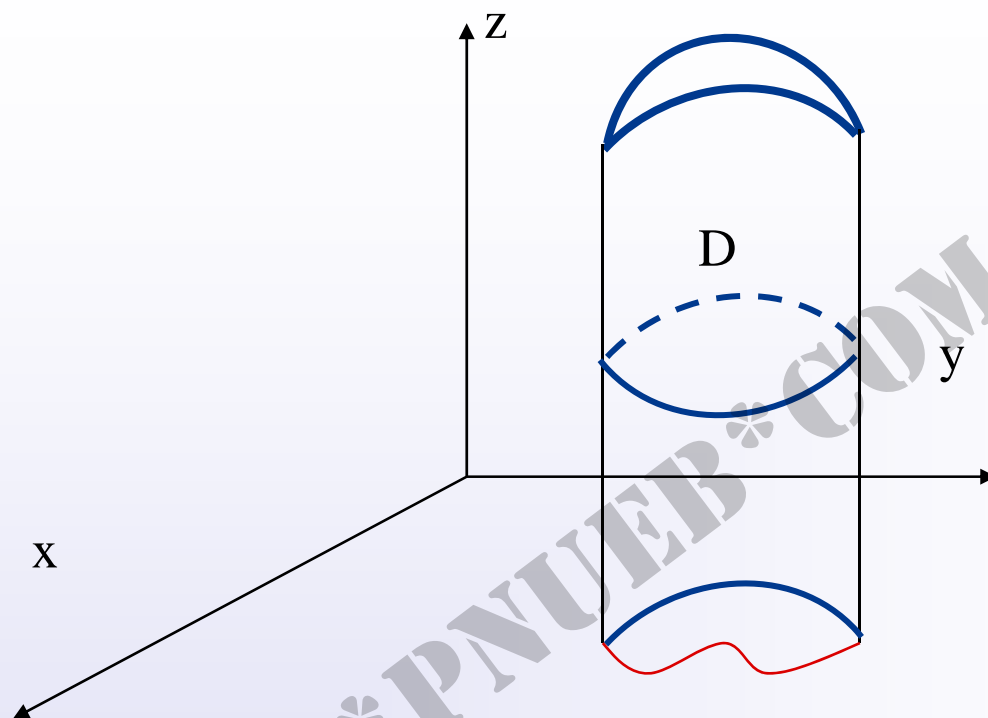
$$D = \left\{ (x, y, z) \mid (x, y) \in R, F_1(x, y) \leq z \leq F_2(x, y) \right\}$$

ناحیه ای در فضا باشد، به طوری که مشتق های  $F_1$  و  $F_2$  روی  $R$  پیوسته

باشند. به طور هندسی،  $D$  بین دو رویه  $z = F_1(x, y)$  و  $z = F_2(x, y)$

بالا و پایین  $R$ ، واقع است. در شکل زیر نمونه ای از ناحیه  $D$  را مشاهده

می کنیم.



فرض کنیم  $D$  توسط صفحه های موازی با صفحه های مختصات تقسیم بندی شود و  $D_1, D_2, \dots, D_n$  مکعب مستطیل هایی باشند که کاملاً در درون  $D$

قرار دارند.

اگر  $\Delta V_i$  نمایش حجم  $D_i$  و  $(u_i, v_i, w_i)$  نقطه ای در  $D_i$  باشد، آنگاه:

$$\sum_{i=1}^n f(u_i, v_i, w_i) \Delta V_i$$

را یک مجموع ریمانی  $f$  می نامیم. اگر  $d$  نمایش بزرگترین قطر  $D_i$  ها باشد،

آنگاه انتگرال سه گانه  $f$  روی  $D$  برابر است با

$$\iiint_D f(x, y, z) dV = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_i f(u_i, v_i, w_i) \Delta V_i$$

به شرطی که این حد وجود داشته باشد. می توان نشان داد که اگر تابع  $f$  روی

$D$  پیوسته باشد، آنگاه انتگرال سه گانه  $f$  روی  $D$  وجود دارد.

همچنین ، اگر  $f$  روی  $D$  پیوسته باشد ، آنگاه

$$\iiint_D f(x, y, z) dV = \iint_R \left[ \int_{F_1(x,y)}^{F_2(x,y)} f(x, y, z) dz \right] dA$$

به ویژه اگر  $R$  ناحیه ای به صورت شکل های اسلاید شماره ۱۶ باشد ، آنگاه  
به ترتیب داریم:

$$\iiint_D f(x, y, z) dV = \int_{x=a}^{x=b} \int_{y=g_1(x)}^{y=g_2(x)} \int_{z=F_1(x,y)}^{z=F_2(x,y)} f(x, y, z) dz dy dx$$

$$\iiint_D f(x, y, z) dV = \int_{y=c}^{y=d} \int_{x=h_1(y)}^{x=h_2(y)} \int_{z=F_1(x,y)}^{z=F_2(x,y)} f(x, y, z) dz dx dy$$



## ۱.۴.۸ مثال

فرض کنید  $D$  بین دو رویه  $z = 3 - x^2 - y^2$  و  $z = -5 + x^2 + y^2$  به ازای

$x \geq 0$  و  $y \geq 0$ ، قرار داشته باشد. انتگرال سه گانه  $\iiint_D y dV$  را به صورت

یک انتگرال مکرر (سه گانه) بنویسید.

حل:

برای تعیین ناحیه  $R$  در صفحه  $xy$  که  $D$  بین دو رویه داده شده و در بالا یا پایین

$R$  قرار دارد، ابتدا محل تلاقی این دو رویه را پیدا می کنیم. نقطه  $(x, y, z)$  بر محل

$$3 - x^2 - y^2 = -5 + x^2 + y^2$$

تلاقی این دو رویه واقع است. اگر

$$x^2 + y^2 = 4 \quad \text{یا}$$

Payam Noor University Ebook

PNUEB

بنابراین  $R$ ، ناحیه محدود به دایره  $x^2 + y^2 = 4$  در ربع اول صفحه  $xy$  است.

چون به ازای  $(x,y)$  در  $R$ ،  $3 - x^2 - y^2 \geq -5 + x^2 + y^2$  پس:

$$\iiint_D y dV = \int_0^2 \int_0^{\sqrt{4-y^2}} \int_{-5+x^2+y^2}^{3-x^2-y^2} y dz dx dy$$

۱.۴.۱۰ تذکر

اگر  $D$  جسم محدود به نمودارهای توابع پیوسته دو متغیر  $F_1$  و  $F_2$  روی

ناحیه  $R$  در صفحه  $xy$  باشد، آنگاه حجم  $R$  برابر است با

$$V = \iiint_D 1 dV$$

## ۸. ۴. ۱۱ مثال

حجم جسم  $D$  محدود به صفحه  $y+z=4$  و استوانه  $y=x^2$  را در هشت یک

اول دستگاه مختصات  $XYZ$  محاسبه کنید.

حل:

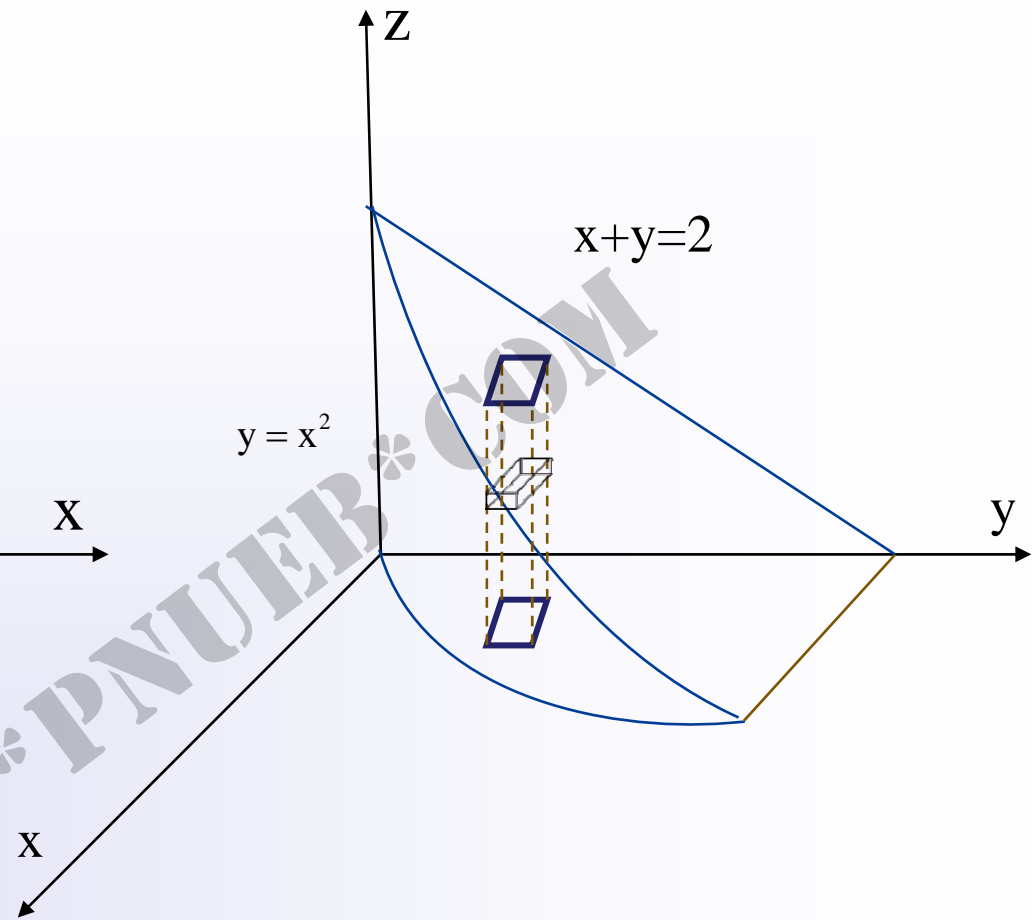
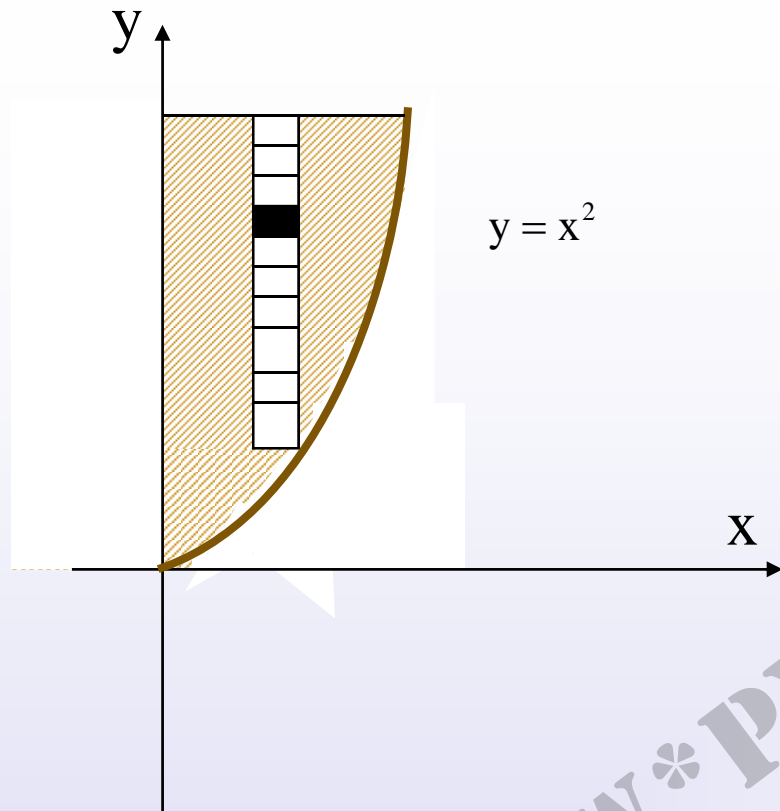
جسم  $D$  و سطح مقطع آن در صفحه  $xy$  در شکل اسلاید بعدی نشان داده شده اند.

بنابراین حجم جسم  $D$  برابر است با

$$V = \iiint_D 1 dV = \int_0^2 \int_{x^2}^4 \int_0^{4-y} dz dy dx$$

Payam Noor University Ebook

PNUEB



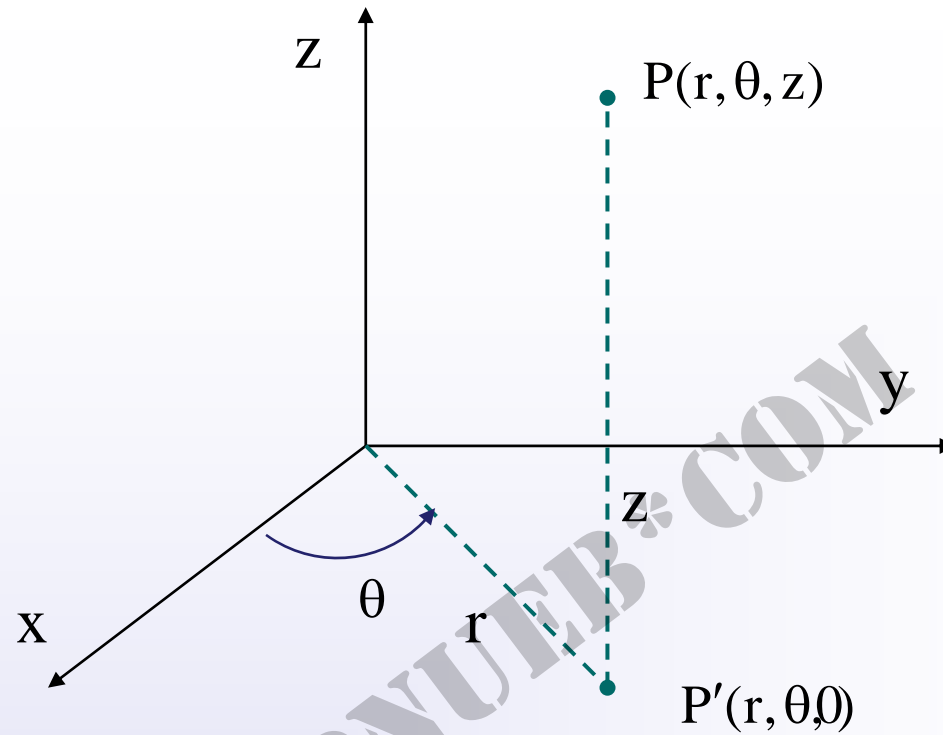
$$= \int_0^2 \int_{x^2}^4 (4-y) dy dx = \int_0^2 \left(4y - \frac{y^2}{2}\right) \Big|_{x^2}^4 dx$$

$$= \int_0^2 \left(8 - 4x^2 + \frac{x^4}{2}\right) dx = \left(8x - \frac{4}{3}x^3 + \frac{x^5}{10}\right) \Big|_0^2 = \frac{128}{15} .$$

## ۱.۵.۸ مختصات استوانه ای

فرض کنیم  $(x, y, z)$  مختصات دکارتی نقطه  $P$  در فضا باشد. اگر  $(r, \theta)$  مختصات

قطبی نقطه  $(x, y)$  باشد، آنگاه  $(r, \theta, z)$  را مختصات استوانه ای  $P$  می نامیم .



به عنوان مثال ، اگر  $(2, 2\sqrt{3}, 7)$  مختصات دکارتی نقطه  $P$  باشد ، آنگاه  
 مختصات استوانه ای این نقطه است.  $(4, \frac{\pi}{3}, 7)$

برای تبدیل مختصات دکارتی  $(x, y, z)$  به مختصات استوانه ای ، از فرمول های

$$x^2 + y^2 = r^2 \text{ و } \operatorname{tg}\theta = \frac{y}{x} \quad (x \neq 0) \text{ استفاده می کنیم.}$$

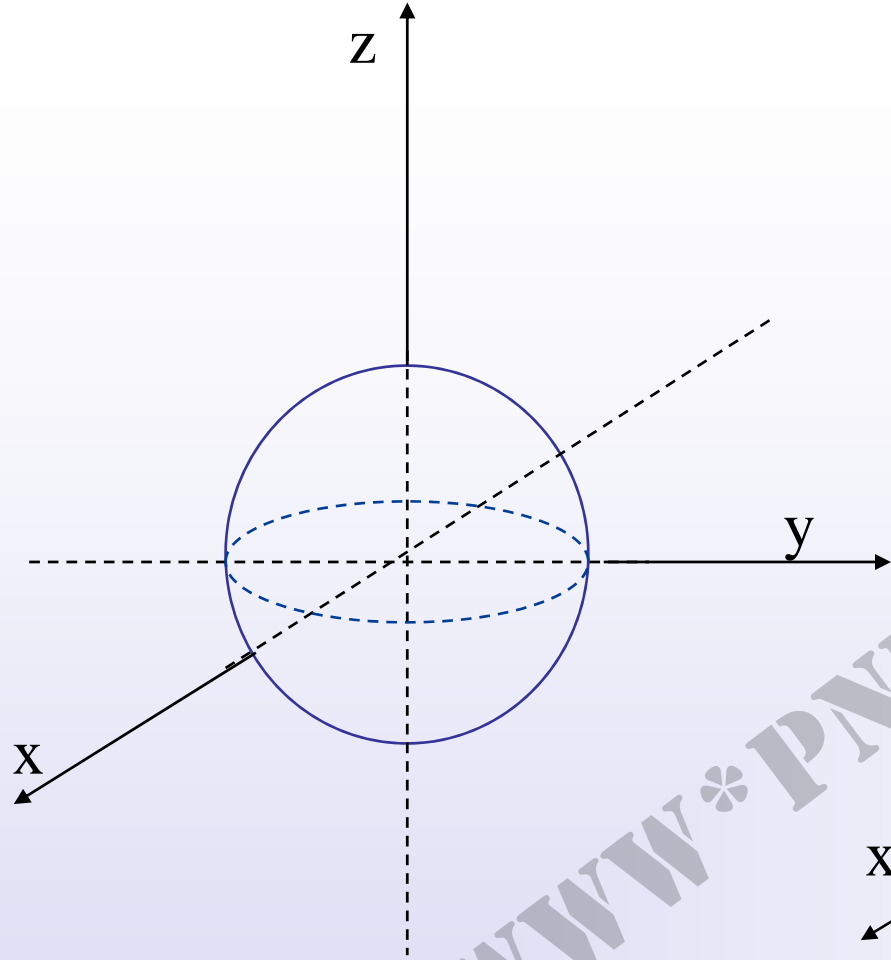
بر عکس ، برای تبدیل مختصات استوانه ای  $(r, \theta, z)$  به مختصات دکارتی ،

فرمول های  $x = r \cos \theta$  و  $y = r \sin \theta$  را به کار می بریم. معادلات استوانه ای

برخی از رویه های متداول را در جدول اسلاید بعدی ذکر می کنیم.

معادله استوانه ای	معادله دکارتی	رویہ
$r = a$	$x^2 + y^2 = a^2$	استوانه
$r^2 + z^2 = a^2$	$x^2 + y^2 + z^2 = a^2$	کرہ
$z = r \cdot \cot \phi$ یا $r = az$	$x^2 + y^2 = a^2 z^2$	مخروط
$r^2 = az$	$x^2 + y^2 = az$	سہمیوار دوار

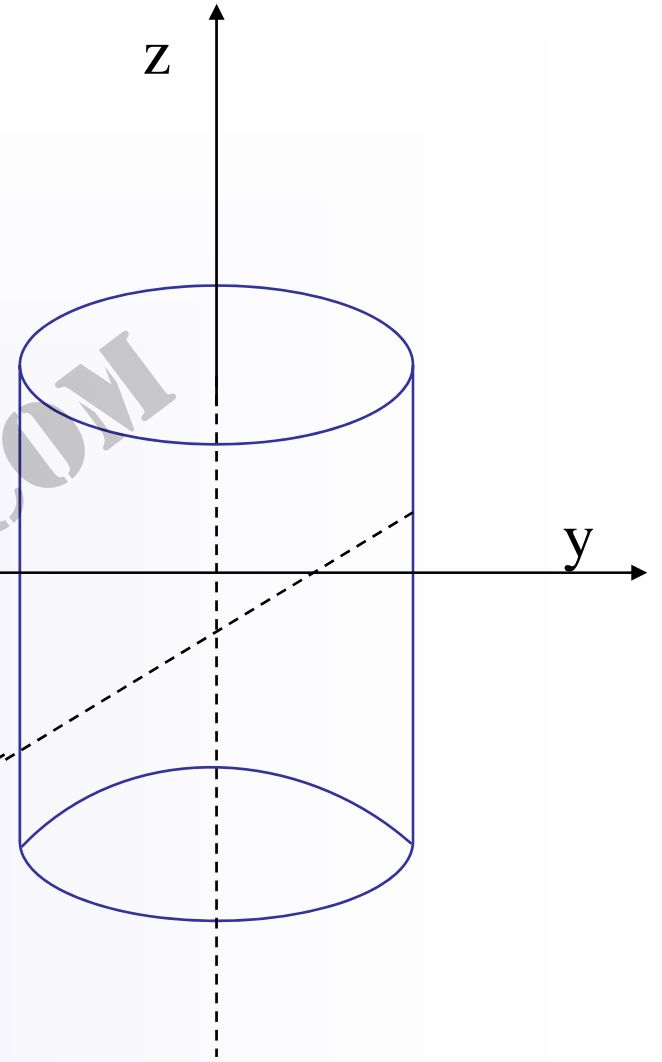




$$x^2 + y^2 + z^2 = a^2$$

$$r^2 + z^2 = a^2$$

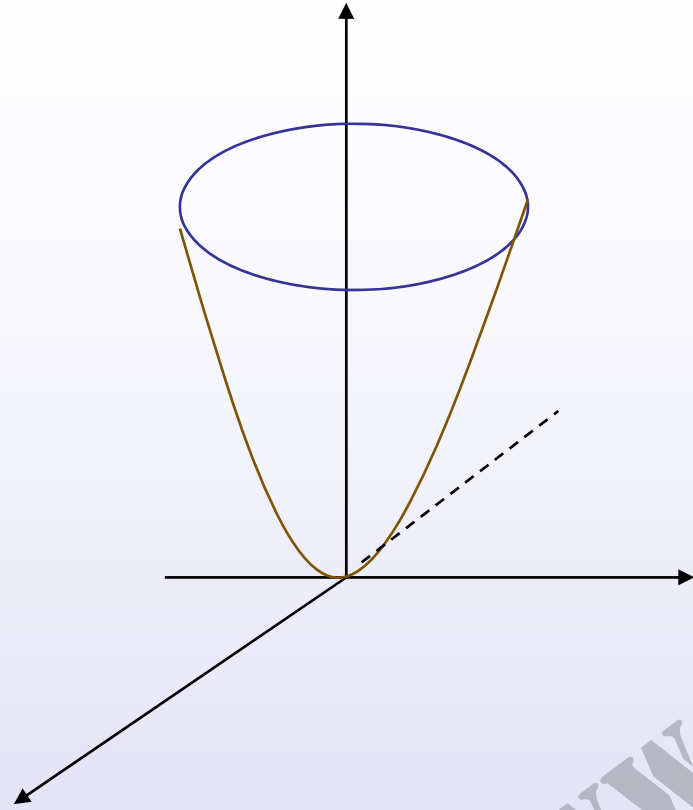
(ب) کرہ



$$x^2 + y^2 = a^2$$

$$r = a$$

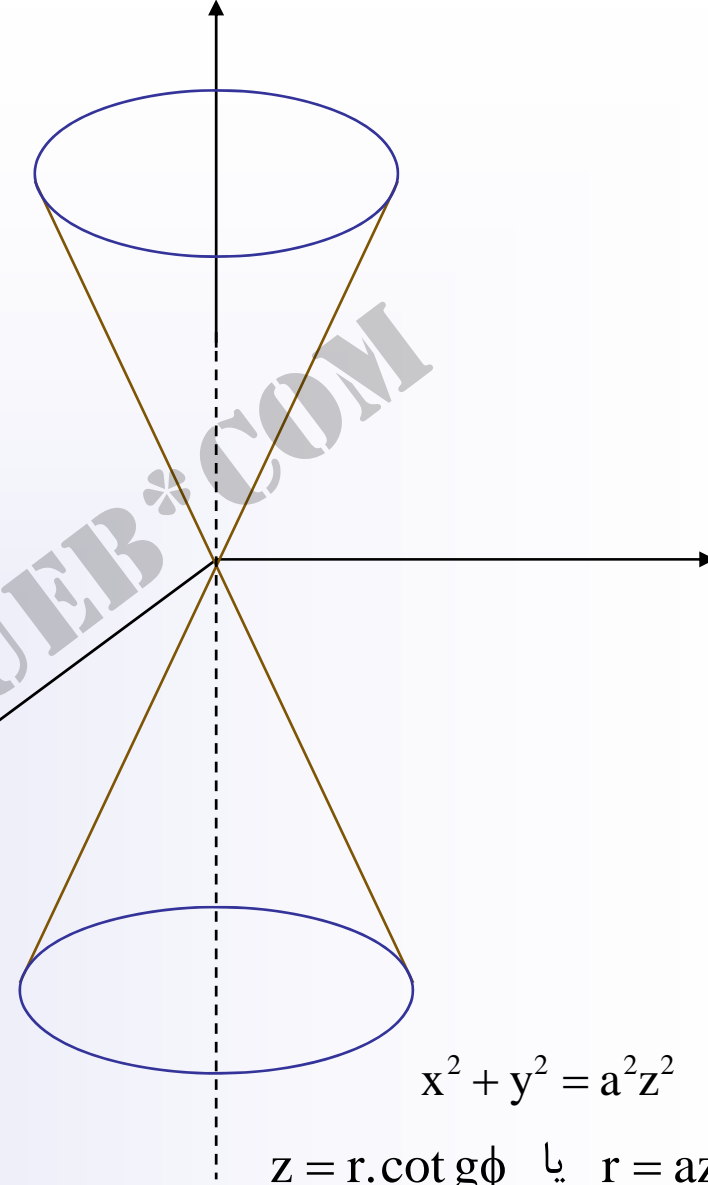
(الف) استوانہ



$$x^2 + y^2 = az$$

$$r^2 = az$$

(ت) سہمیوار



$$x^2 + y^2 = a^2 z^2$$

$$z = r \cdot \cot \phi \text{ یا } r = az$$

(پ) مخروط (دوپارچہ)

WWW\*PNUeB\*.COM

## ۱.۵.۲ انتگرال سه گانه در مختصات استوانه ای

فرض کنیم  $R$  ناحیه شکل زیر در مختصات قطبی باشد و

$$D = \left\{ (r, \theta, z) \mid (r, \theta) \in R, F_1(r, \theta) \leq z \leq F_2(r, \theta) \right\}$$

که در آن مشتق های  $F_1$  و  $F_2$  در  $R$  پیوسته هستند. در این صورت اگر تابع

سه متغیره  $f$  در  $D$  پیوسته باشد، آنگاه داریم:

$$\iiint_D f(r, \theta, z) dV = \iint_R \left[ \int_{F_1(r, \theta)}^{F_2(r, \theta)} f(r, \theta, z) dz \right] dA$$

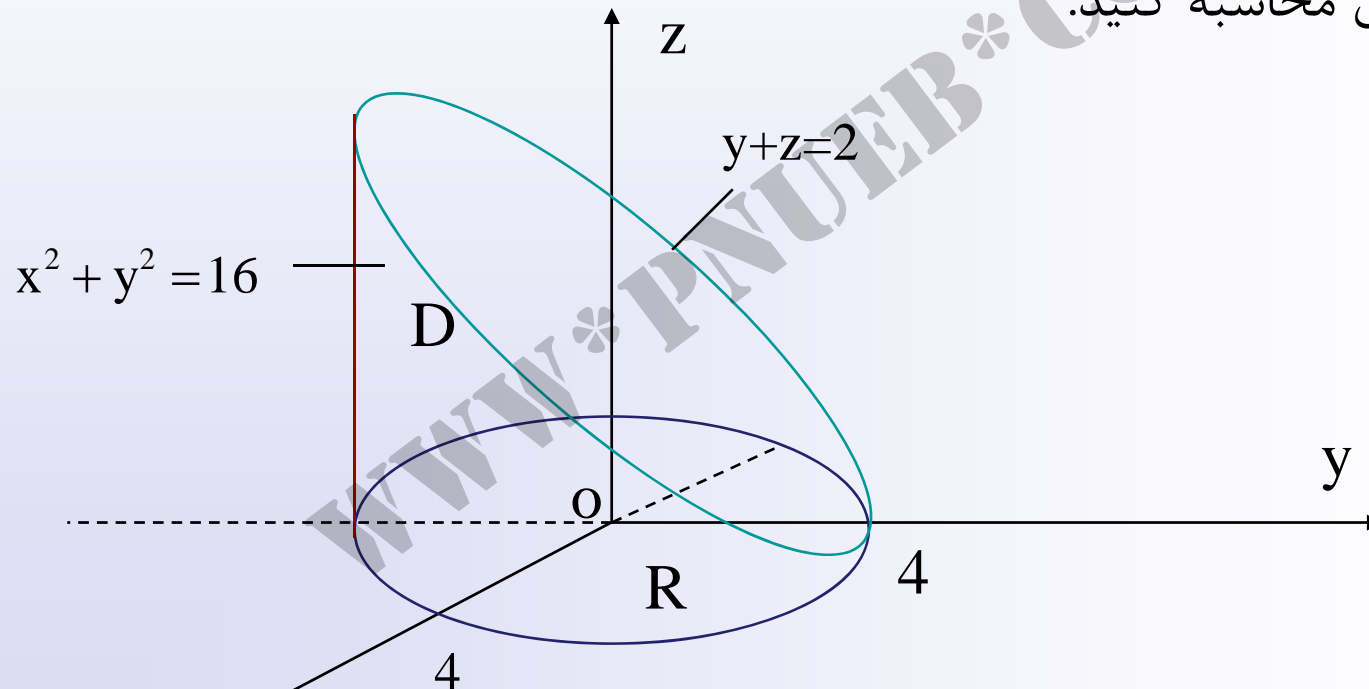
$$= \int_{\alpha}^{\beta} \int_{g_1(\theta)}^{g_2(\theta)} \int_{F_1(r, \theta)}^{F_2(r, \theta)} f(r, \theta, z) r dz dr d\theta$$

### ۸. ۵. ۳ مثال

فرض کنید  $D$  ناحیه محدود به صفحه های  $z=0$  ،  $y+z=4$  استوانه ای

$x^2 + y^2 = 16$  باشد. انتگرال سه گانه  $\iiint_D \sqrt{x^2 + y^2} dV$  را در مختصات

استوانه ای محاسبه کنید.



Xam Nour University Ebook

PNUEb

حل:

ناحیه R در مختصات قطبی بین نمودارهای  $r=0$  ،  $r=4$  ، در بازه  $0 \leq \theta \leq 2\pi$

واقع است. بنابراین، ناحیه D در مختصات استوانه ای از پایین به دایره  $r=4$

و از بالا به نمودار  $z = 4 - y = 4 - r \sin \theta$  محدود است. در نتیجه

چون  $\sqrt{x^2 + y^2} = r$  پس

$$\iiint_D \sqrt{x^2 + y^2} dV = \int_0^{2\pi} \int_0^4 \int_0^{4-r \sin \theta} r \cdot r dz dr d\theta = \int_0^{2\pi} \int_0^4 r^2 z \Big|_0^{4-r \sin \theta} dr d\theta$$

$$= \int_0^{2\pi} \int_0^4 (4r^2 - r^3 \sin \theta) dr d\theta = \int_0^{2\pi} \left( \frac{4}{3} r^3 - \frac{r^4}{4} \sin \theta \right) \Big|_0^4 d\theta$$

$$= \int_0^{2\pi} \left( \frac{256}{3} - 64 \sin \theta \right) d\theta = \left( \frac{256}{3} \theta + 64 \cos \theta \right) \Big|_0^{2\pi} = \frac{512}{3} \pi .$$

## ۱.۶.۸ دستگاه مختصات کروی

در این دستگاه مختصات هر نقطه  $P$ ، به جز مبدا مختصات، توسط یک سه تایی

$(\rho, \varphi, \theta)$  که در آن  $\rho = |\vec{CP}|$  و  $\theta$  زاویه قطبی متناظر با تصویر قائم

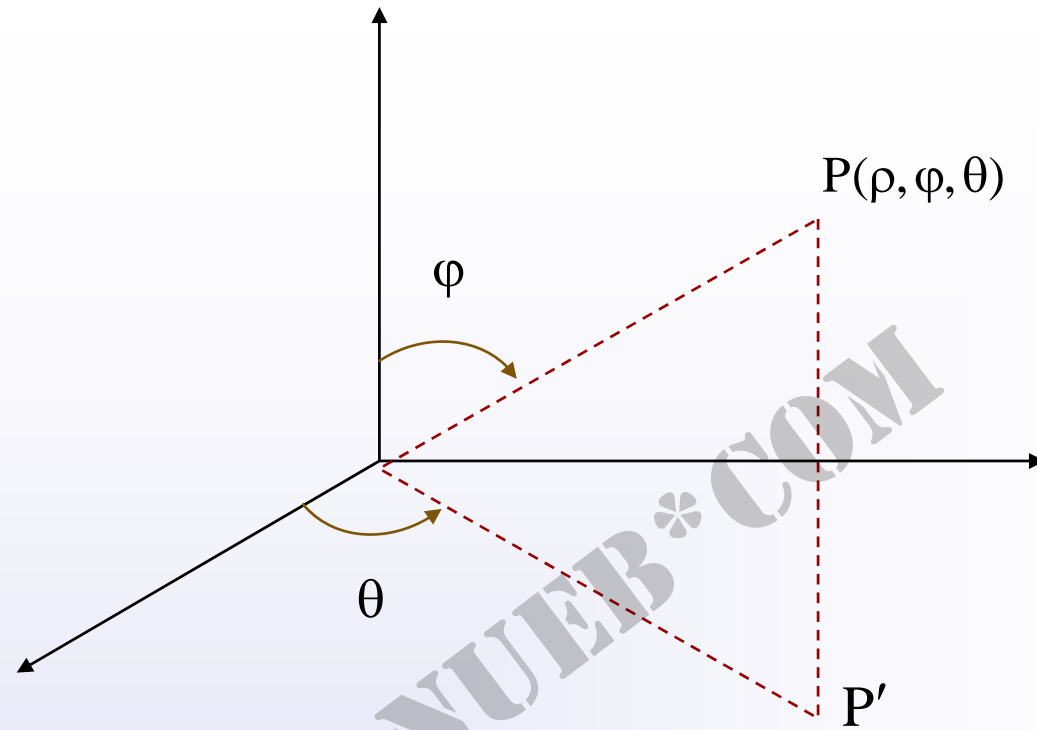
$P$  بر صفحه  $xy$  و  $\varphi$  زاویه بین  $\vec{oP}$  و  $\vec{oZ}$  است، نمایش داده می شود. مبدا

مختصات را توسط هر سه تایی  $(\rho, \varphi, \theta)$  نمایش می دهیم. معمولاً  $\rho \geq 0$

$0 \leq \theta \leq 2\pi$ ،  $0 \leq \varphi \leq \pi$  را نظر گرفته می شود. اصطلاح «کروی» به

این جهت اختیار داده شده است که در این دستگاه، کره به مرکز  $O$  و شعاع  $k$

توسط معادله ساده  $\rho = k$  مشخص می شود.



به آسانی می توان دید که رابطه بین مختصات دکارتی  $(x, y, z)$ ، مختصات استوانه ای  $(r, \theta, z)$  و مختصات کروی  $(\rho, \varphi, \theta)$  توسط فرمول های

زیر داده می شود.

$$x = r \cos \theta = \rho \sin \varphi \cos \theta \quad (*)$$

$$y = r \sin \theta = \rho \sin \varphi \sin \theta$$

$$z = \rho \cos \varphi$$

$$\rho^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

به عنوان مثال ، اگر  $(8, -\pi/3, -\pi/6)$  مختصات کروی یک نقطه باشد،

مختصات دکارتی آن عبارتند از:

$$x = 8 \left( -\frac{\sqrt{3}}{2} \right) \left( \frac{\sqrt{3}}{2} \right) = -6$$

$$z = 8 \left( -\frac{1}{2} \right) = -4$$

$$y = 8 \left( -\frac{\sqrt{3}}{2} \right) \left( -\frac{1}{2} \right) = 2\sqrt{3}$$



## ۸. ۶. ۲ مثال

معادله  $\rho = 2 \sin \varphi \cos \theta$  را در مختصات دکارتی بنویسید .

حل:

دو طرف این معادله را در  $\rho$  ضرب می کنیم و فرمول های (\*) را به کار

می بریم در نتیجه، داریم

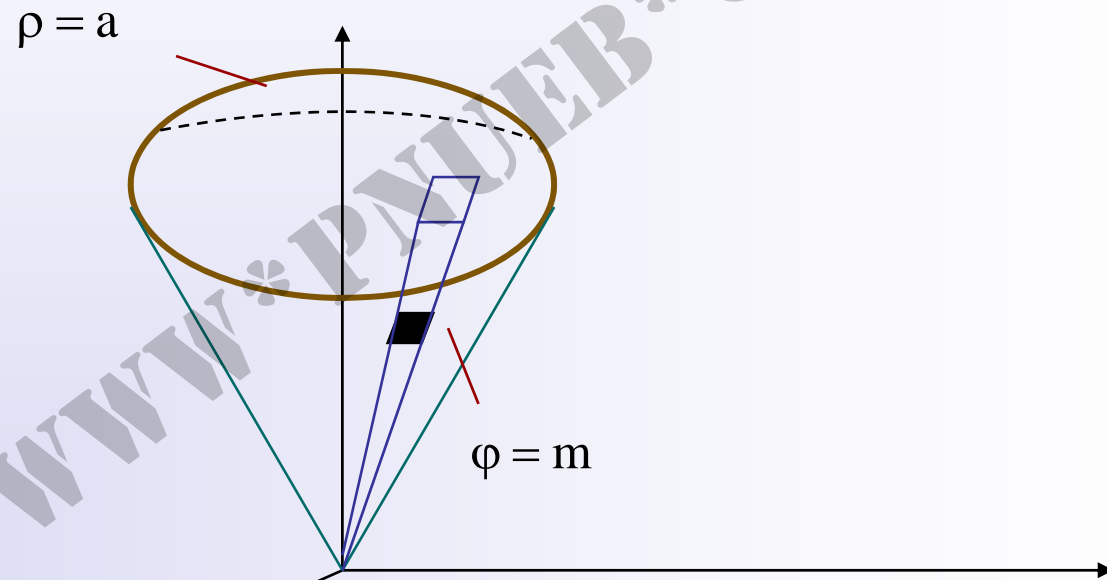
$$x^2 + y^2 + z^2 = 2x \quad \text{یا} \quad (x-1)^2 + y^2 + z^2 = 1$$

که معادله کره ای به شعاع ۱ و مرکز  $(1,0,0)$  در مختصات دکارتی است .

## ۸. ۶. ۶ مثال

حجم ناحیه  $D$  را که از بالا به کره  $\rho = a$  و از پایین به مخروط  $\varphi = m$  با

$0 < m < \pi/2$  محدود است، محاسبه کنید.



حل:

ناحیه D مجموعه نقاط  $(\rho, \phi, \theta)$  است به طوری که  
 $0 \leq \rho \leq a$  ,  $0 \leq \phi \leq m$  ,  $0 \leq \theta \leq 2\pi$

$$V = \iiint_D 1 dV = \int_0^{2\pi} \int_0^m \int_0^a \rho^2 \sin \phi d\rho d\phi d\theta$$

بنابراین

$$= \int_0^{2\pi} \int_0^m \frac{\rho^3}{3} \sin \phi \Big|_0^a d\phi d\theta$$

$$= \int_0^{2\pi} \int_0^m \frac{a^3}{3} \sin \phi d\phi d\theta$$

$$= \int_0^{2\pi} -\frac{a^3}{3} \cos \phi \Big|_0^m d\theta$$

$$= \int_0^{2\pi} \frac{a^3}{3} (1 - \cos m) d\theta = \frac{2\pi a^3}{3} (1 - \cos m) .$$

## ۸.۷ کاربردهای فیزیکی

### ۸.۷.۱ جرم یک ورق مسطحه

فرض کنیم یک صفحه نازک، به نام ورق مسطحه، توسط ناحیه  $R$  به صورت

شکل اسلاید ۱۶ محدود شده باشد. اگر  $\{R_i\}$  یک افراز  $R$  به مستطیل ها،  $\Delta A_i$

$\Delta m_i$  به ترتیب مساحت و جرم  $R_i$  و  $d$  اندازه قطر بزرگترین  $R_i$  ها باشد،

آنگاه چگالی هر نقطه  $(x_i, y_i)$  در  $R_i$  برابر است با

$$\rho(x_i, y_i) = \lim_{d \rightarrow 0} \frac{\Delta m_i}{\Delta A_i}$$

به شرطی که این حد وجود داشته باشد.

اگر قطر  $R_i$  کوچک باشد ، آنگاه  $\Delta m_i \approx (x_i, y_i) \Delta A_i$  و در نتیجه جرم ورق

$R$  برابر است با

$$m = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_i \rho(x_i, y_i) \Delta A_i$$

به شرطی که این حد وجود داشته باشد.

در پایان فرض کنیم جرم جسم در سراسر  $R$  توزیع شده است. در این صورت

تابع چگالی که توسط  $\rho(x, y)$  تعریف می شود در  $R$  پیوسته (ومثبت) است

و در نتیجه

$$m = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_i \rho(x_i, y_i) \Delta A_i = \iint_R \rho(x, y) dA . \quad (**)$$

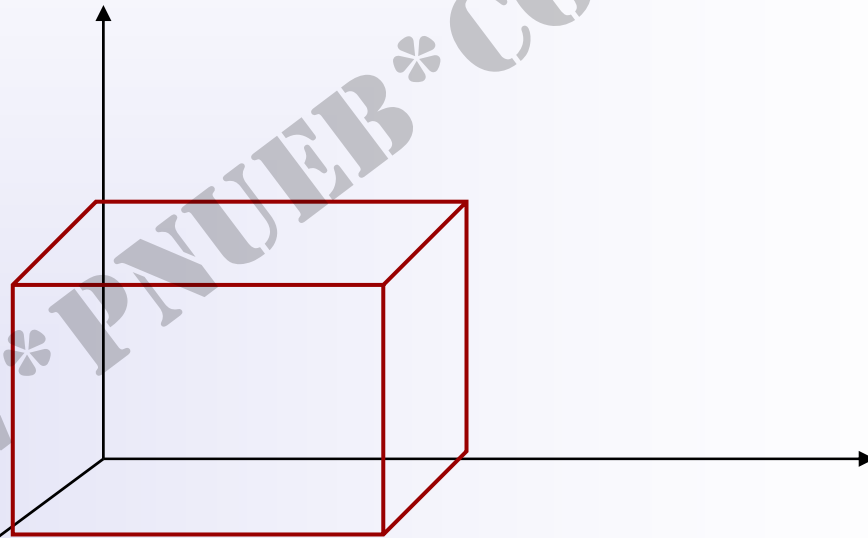
Payam Noor University E-book

PNUEB

## ۸. ۷. ۶ مثال

فرض کنید چگالی هر نقطه از یک جسم محدود به مکعب مستطیل برابر است

با  $\rho(x, y, z) = 1 + xyz$  جرم آن را پیدا کنید.



حل:

$$\begin{aligned}m &= \iiint_D \rho(x, y, z) dV \\&= \int_0^1 \int_0^1 \int_0^1 (1 + xyz) dz dy dx \\&= \int_0^1 \int_0^1 \left( z + \frac{1}{2} xyz^2 \right) \Big|_0^1 dy dx \\&= \int_0^1 \int_0^1 \left( 1 + \frac{1}{2} xy \right) dy dx \\&= \int_0^1 \left( y + \frac{1}{4} xy^2 \right) \Big|_0^1 dx = \int_0^1 \left( 1 + \frac{1}{4} x \right) dx \\&= \left( x + \frac{1}{8} x^2 \right) \Big|_0^1 = \frac{9}{8} .\end{aligned}$$

## ۸. ۷. ۹ گشتاور (اول) و مرکز جرم ورق مسطحه

اگر ورق مسطحه  $R$  را مانند بخش ۸. ۷. ۱ افراز کنیم، آنگاه گشتاور (دقیقتر

بگوییم، گشتاور اول) نقطه  $(x_i, y_i)$  نسبت به محور  $X$  برابر است با

$y_i \rho(x_i, y_i) \Delta A_i$  نسبت به محور  $X$  برابر است با

$$M_x = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_i y_i \rho(x_i, y_i) \Delta A_i = \iint_R y \rho(x, y) dA .$$

به همین ترتیب گشتاور  $R$  نسبت به محور  $Y$  برابر است با

$$M_y = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_i x_i \rho(x_i, y_i) \Delta A_i = \iint_R x \rho(x, y) dA .$$

در نتیجه، مرکز جرم ورق مسطحه  $R$  به جرم  $m$ ، نقطه  $(\bar{x}, \bar{y})$  است، که در آن:

$$\bar{y} = \frac{M_x}{m} \quad , \quad \bar{x} = \frac{M_y}{m}$$

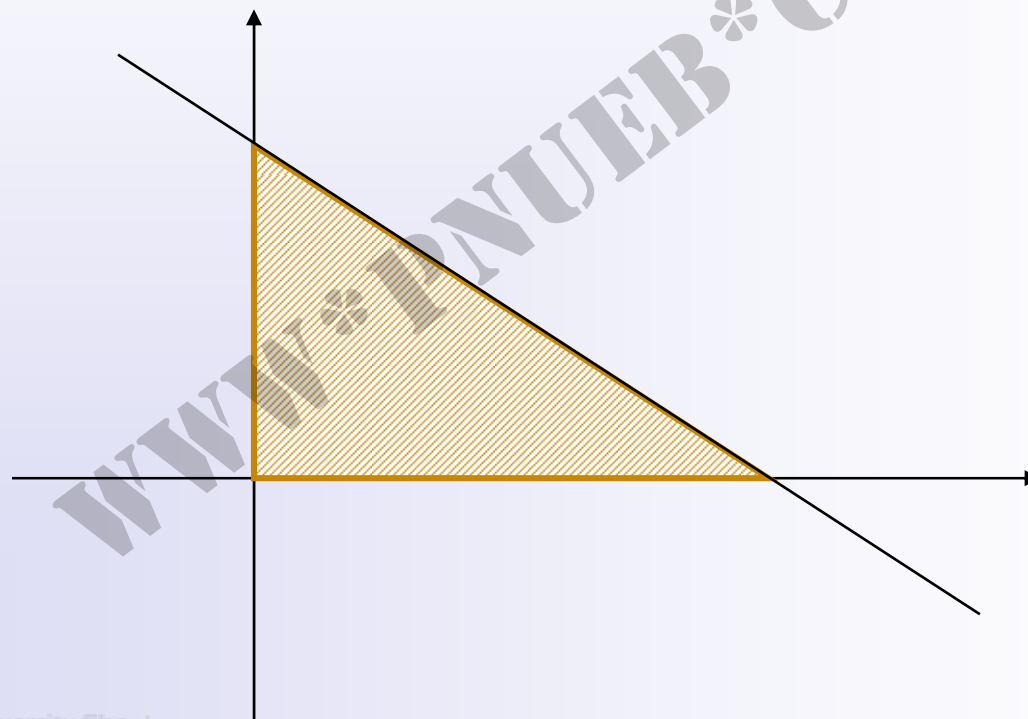


## ۸.۷.۱۱ مثال

فرض کنید ورق مسطحه  $R$  به مثلث قائم الزاویه شکل زیر محدود است. اگر

چگالی هر نقطه  $R$  برابر با  $\rho(x, y) = x^2 + y^2$  باشد، مرکز جرم آن را تعیین

کنید.



حل:

داریم

$$m = \iint_R \rho(x, y) dA = \int_0^a \int_0^{a-x} (x^2 + y^2) dy dx$$

$$= \int_0^a \left( x^2 y + \frac{1}{3} y^3 \right) \Big|_0^{a-x} dx$$
$$= \int_0^a \left[ x^2 (a-x) + \frac{1}{3} (a-x)^3 \right] dx = \frac{a^4}{6}$$

9

$$M_y = \iint_R x \rho(x, y) dA = \int_0^a \int_0^{a-x} x (x^2 + y^2) dy dx = \frac{a^5}{15} .$$

$$M_x = \frac{a^5}{15}$$

به همین ترتیب ،

بنابراین مختصات مرکز جرم R عبارتند از:

$$\bar{y} = \frac{M_x}{m} = \frac{a^5/15}{a^4/6} = \frac{2a}{5}, \quad \bar{x} = \frac{M_y}{m} = \frac{a^5/15}{a^4/6} = \frac{2a}{5}.$$

### ۸. ۷. ۱۳ گشتاور دوم (یا ماند) ورق مسطحه

گشتاورهای دوم یا گشتاورهای ماند ورق مسطحه R حول محورهای X و Y

به ترتیب برابرند با

$$I_x = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_i y_i^2 \rho(x_i, y_i) \Delta A_i = \iint_R y^2 \rho(x, y) dA$$

$$I_y = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_i x_i^2 \rho(x_i, y_i) \Delta A_i = \iint_R x^2 \rho(x, y) dA.$$

به همین ترتیب ، گشتاور  $R$  نسبت به مبدا مختصات یا گشتاور قطبی  $R$

برابراست با

$$I_o = \iint_R (x^2 + y^2) \rho(x, y) dA .$$

\*ملاحظه می کنیم که  $I_o = I_x + I_y$  توجه کنید که چون  $y^2$  و

$\rho(x, y)$  مثبت هستند، پس گشتاورهای دوم یک جسم همواره مثبت اند.

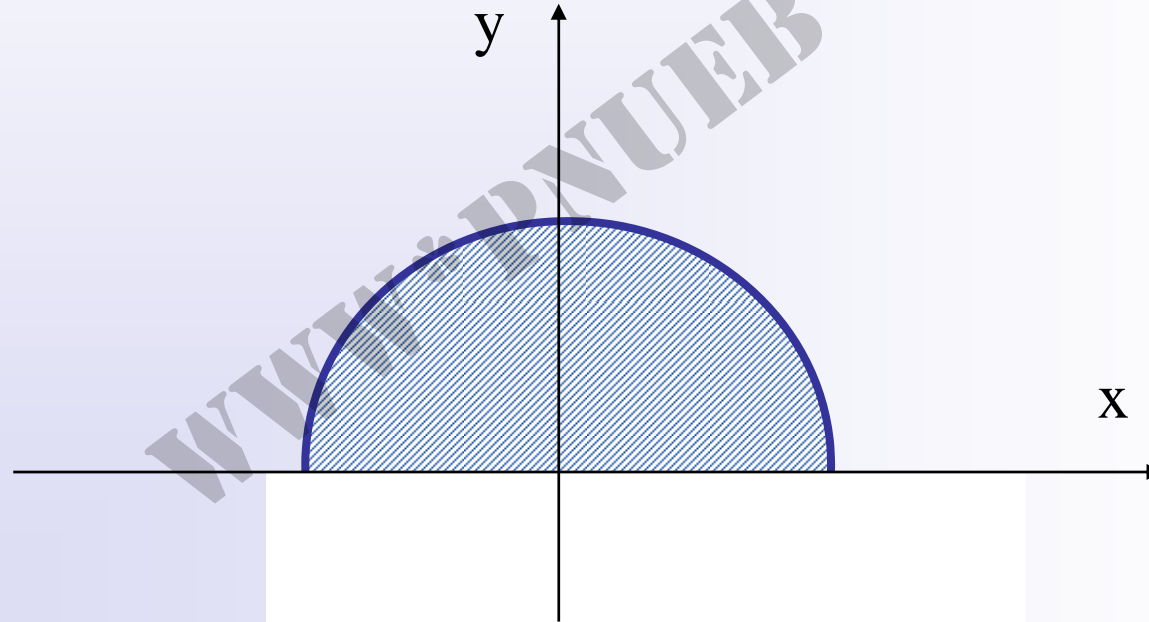
در حالی که این مطلب در مورد گشتاورهای اول صادق نیست.

## ۱.۷.۱۴ مثال

فرض کنید ورق مسطحه  $R$  به شکل یک نیمدایره باشد. اگر چگالی هر نقطه

$R$  برابر با  $\rho(x, y) = 4y$  باشد، گشتاور دوم  $R$  را نسبت به محور  $x$  حساب

کنید.



حل :  
داریم

$$\begin{aligned} I_x &= \iint_R y^2 \rho(x, y) dA = \int_{-a}^a \int_0^{\sqrt{a^2-x^2}} y^2 (4y) dy dx \\ &= \int_{-a}^a y^4 \Big|_0^{\sqrt{a^2-x^2}} dx \\ &= \int_{-a}^a (a^2 - x^2)^2 dx = \frac{16a^5}{15} . \end{aligned}$$

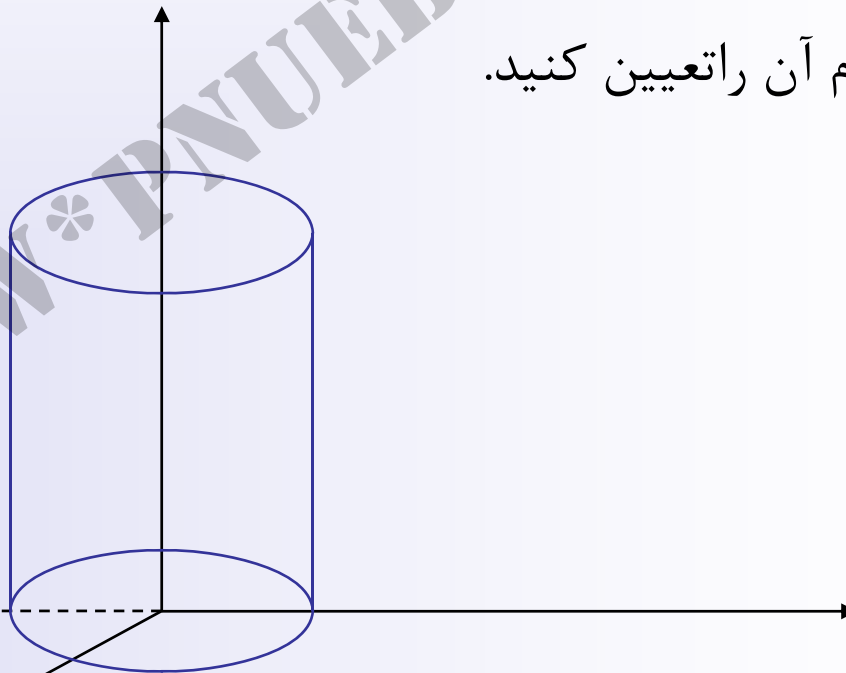
۸. ۷. ۱۶ گشتاور (اول) و مرکز جرم یک جسم فضایی

۸. ۷. ۱۷ مثال

فرض کنید جسمی توسط ناحیه استوانه ای شکل زیر محدود شده است. اگر

چگالی هر نقطه آن  $\rho(x, y, z) = 20 - z^2$  باشد،  $M_{yz}$  ،  $M_{xz}$  ،  $M_{xy}$

و مرکز جرم آن را تعیین کنید.



Payam Noor University Ebook

PNUEB

حل:

بنا به تعریف داریم

$$M_{xz} = \iiint_D y\rho(x, y, z) dV = \iiint_D y(20 - z^2) dV .$$

با محاسبه این انتگرال، یا به این دلیل که  $D$  نسبت به صفحه  $xz$  متقارن و

تابع زیر علامت انتگرال یک تابع فرد است، مقدار  $M_{xz}$  برابر با ۰ به دست

$$M_{yz} = 0$$

می آید. به همین ترتیب

محاسبه  $M_{xy}$  در دستگاه مختصات استوانه ای آسانتر است. داریم:

$$M_{xy} = \iiint_D z\rho(x, y, z) dV = \iiint_D z(20 - z^2) dV$$

Payam Noor University Ebook

PNUEB



$$\begin{aligned}
&= \int_0^{2\pi} \int_0^2 \int_0^4 (20z - z^3) r \, dz \, dr \, d\theta \\
&= \int_0^{2\pi} \int_0^2 \left(10z^2 - \frac{z^4}{4}\right) r \Big|_0^4 \, dr \, d\theta \\
&= \int_0^{2\pi} \int_0^2 96r \, dr \, d\theta \\
&= \int_0^{2\pi} 48r^2 \Big|_0^2 \, d\theta = \int_0^{2\pi} 192 \, d\theta = 384\pi .
\end{aligned}$$

برای محاسبه مرکز جرم، ابتدا جرم جسم را توسط تعریف پیدا می کنیم. داریم

$$\begin{aligned}
m &= \iiint_D \rho(x, y, z) \, dV \\
&= \int_0^{2\pi} \int_0^2 \int_0^4 (20 - z^2) r \, dz \, dr \, d\theta
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \int_0^{2\pi} \int_0^2 \left(20z - \frac{z^3}{3}\right) r \Big|_0^4 dr d\theta \\
&= \int_0^{2\pi} \int_0^2 \frac{176}{3} r dr d\theta \\
&= \int_0^{2\pi} \frac{88}{3} r^2 \Big|_0^2 d\theta = \int_0^{2\pi} \frac{352}{3} d\theta = \frac{352}{3} \theta \Big|_0^{2\pi} = \frac{704}{3} \pi .
\end{aligned}$$

بنابراین، مختصات مرکز این جسم عبارتند از:

$$\bar{z} = \frac{M_{xy}}{m} = \frac{384 \pi}{704\pi/3} = \frac{18}{11} , \quad \bar{y} = \frac{M_{xz}}{m} = 0 , \quad \bar{x} = \frac{M_{yz}}{m} = 0$$

## ۸. ۷. ۱۹ گشتاور ماند یک جسم فضایی

گشتاورهای دوم یک جسم محدود به ناحیه فضایی  $D$  حول محورهای  $x$  و  $y$  و  $z$  به ترتیب برابرند با:

$$I_x = \iiint_D (y^2 + z^2) \rho(x, y, z) dV$$

$$I_y = \iiint_D (x^2 + z^2) \rho(x, y, z) dV$$

$$I_z = \iiint_D (x^2 + y^2) \rho(x, y, z) dV$$

# فصل نهم

## مباحثی در آنالیز برداری

### مقدمه و هدف کلی

در این فصل پایانی حساب دیفرانسیل و انتگرال نوع دیگری از توابع را به نام میدان برداری، که بردارهایی به نقاط فضا نسبت می دهند ، مورد مطالعه قرار می دهیم . میدان گرانش و میدان الکتریکی مثالهایی از میدان برداری هستند. مباحث مورد بحث ما انتگرال منحنی الخط، انتگرال رویه ای و قضیه های مهم

گرین ، استوکس و واگرایی هستند، که تعمیم قضیه اساسی حساب دیفرانسیل و انتگرال هستند.

## هدفهای دقیق آموزشی

از خواننده انتظار می رود پس از مطالعه و یادگیری مطالب این فصل بتواند :

۱. چرخه و واگرایی میدانهای برداری را پیدا کند.
۲. انتگرال خط را در سطح مثالها و تمرینهای این فصل محاسبه کند.
۳. قضیه گرین را بیان کند و آن را در حد مثالهای این فصل به کار ببرد.
۴. انتگرال سطح را در حد مثالها و تمرینهای این فصل محاسبه کند.

## ۹. ۱. ۱ تعریف

اگر  $D \subseteq \mathbb{R}^3$  ، آنگاه هر تابع  $\vec{F} : D \rightarrow \mathbb{R}^3$  را یک میدان برداری با دامنه  $D$  می‌گوییم.

از آنجا که هر بردار را میتوان توسط سه مولفه اش نمایش داد، یک میدان برداری  $\vec{F}$  را به صورت

$$\vec{F}(x, y, z) = M(x, y, z)\vec{i} + N(x, y, z)\vec{j} + P(x, y, z)\vec{k}$$

به طور ساده

$$\vec{F} = M\vec{i} + N\vec{j} + P\vec{k}$$

نمایش می دهیم، که در آن  $P, N, M$  توابعی حقیقی روی دامنه  $\vec{F}$  هستند.

اگر  $P, N, M$  سه تابع ثابت باشند،  $\vec{F}$  را یک میدان برداری ایستا و در غیر این

صورت آن را یک میدان برداری پویا (یا دینامیک) میدان برداری گوئیم.

به عنوان مثال،  $\vec{F}(x, y, z) = 2\vec{i} - \vec{j} + \vec{k}$  یک میدان برداری ایستا و

$$\vec{F}(x, y, z) = z\vec{i} - \vec{j} - x\vec{k}$$

یک میدان برداری پویاست .

در حالت خاصی که دامنه و برد  $\vec{F}$  در صفحه  $xy$  هستند،  $\vec{F}$  را توسط بردارهایی

در صفحه  $xy$  نمایش می دهیم.

## ۹. ۱. ۲ گرادیان به عنوان یک میدان برداری

فرض کنیم  $f$  یک تابع سه متغیره با مشتقات جزئی پیوسته است. گرادیان  $f$ ،

یعنی

$$\nabla f(x, y, z) = \frac{\partial f}{\partial x}(x, y, z) \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y}(x, y, z) \vec{j} + \frac{\partial f}{\partial z}(x, y, z) \vec{k}$$

یا به طور ساده  $\nabla f = f_x \vec{i} + f_y \vec{j} + f_z \vec{k}$  یک میدان برداری است. اگر  $\vec{F} = \nabla f$

آنگاه  $\vec{F}$  را یک میدان برداری پایستار و  $f$  را تابع پتانسیل  $\vec{F}$  می نامیم. بسیاری از

میدانهای برداری در فیزیک پایستار هستند.



## واگرایی یک میدان برداری

### ۹. ۱. ۷ مثال

اگر  $f$  و  $\vec{F}$  به ترتیب توابعی حقیقی و برداری باشند، به طوری که مشتقهای جزئی آنها وجود داشته باشند، نشان می دهیم که

$$\begin{aligned}\operatorname{div}(f\vec{F}) &= \nabla \cdot (f\vec{F}) \\ &= f(\nabla \cdot \vec{F}) + (\nabla f) \cdot \vec{F}\end{aligned}$$

اگر  $\vec{F} = M\vec{i} + N\vec{j} + P\vec{k}$  آنگاه

$$f\vec{F} = fM\vec{i} + fN\vec{j} + fP\vec{k} \quad .$$

بنابراین،

$$\nabla \cdot (f\vec{F}) = \frac{\partial}{\partial x}(fM) + \frac{\partial}{\partial y}(fN) + \frac{\partial}{\partial z}(fP)$$

$$= \left( f \frac{\partial M}{\partial x} + \frac{\partial f}{\partial x} M \right) + \left( f \frac{\partial N}{\partial y} + \frac{\partial f}{\partial y} N \right) + \left( f \frac{\partial P}{\partial z} + \frac{\partial f}{\partial z} P \right)$$

$$= f \left( \frac{\partial M}{\partial x} + \frac{\partial N}{\partial y} + \frac{\partial P}{\partial z} \right) + \left( \frac{\partial f}{\partial x} M + \frac{\partial f}{\partial y} N + \frac{\partial f}{\partial z} P \right) = f(\nabla \cdot \vec{F}) + (\nabla f) \cdot \vec{F}$$

## چرخه یک میدان برداری

### ۹. ۱. ۸ تعریف

فرض کنیم  $\vec{F} = M\vec{i} + N\vec{j} + P\vec{k}$  یک میدان برداری است به طوری که

مشتقهای جزئی اول  $M$  و  $N$  و  $P$  وجود دارند. در این صورت، چرخه  $\vec{F}$

، به نمایش  $\text{curl}\vec{F}$  یا  $\nabla \times \vec{F}$  ، یک میدان برداری با تعریف زیر است:

$$\begin{aligned}\text{curl}\vec{F}(x, y, z) &= \nabla \times \vec{F}(x, y, z) \\ &= \left( \frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial z} \right) \vec{i} + \left( \frac{\partial M}{\partial z} - \frac{\partial P}{\partial x} \right) \vec{j} + \left( \frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y} \right) \vec{k}\end{aligned}$$

برای آسانتر به خاطر سپردن  $\text{curl}\vec{F}$  آن را به صورت نماد دترمینانی زیر

$$\nabla \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ M & N & P \end{vmatrix}$$

نمایش میدهیم:

۹. ۱. ۸ مثال

چرخه میدان برداری مساله ۹. ۱. ۶ را پیدا کنید:

حل:

$$\nabla \times \vec{F}(x, y, z) = (3y^2z^2 - 1)\vec{i} + (4xy^2z^3)\vec{j} + (4xy - 2xyz^4)\vec{k}$$

یک فرمول مهم دیگر به صورت

$$\text{div}(\text{grad}f) = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$$

است.

عبارت طرف راست این فرمول **لاپلاسیان**  $f$  است و اگرایی معمولاً با  $\nabla^2 f$

$\text{lap}f = \nabla^2 f = 0$  نمایش داده می شود. تابعی را که در معادله

به نام **معادله لاپلاس**، صدق کند همساز (هارمونیک) می گوئیم. این نوع

توابع در فیزیک دارای اهمیت بسیاری هستند.

اگر  $f$ ،  $M$  و  $N$  توابع دو متغیره باشند و  $\vec{F} = M \vec{i} + N \vec{j}$ ، آنگاه همتهای

دو بعدی گرادیان، و اگرایی، چرخه و لاپلاسیان عبارت اند از :

$$\text{div } \vec{F} = \frac{\partial M}{\partial x} + \frac{\partial N}{\partial y}$$

$$\text{grad } f = \frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j}$$

$$\nabla^2 f = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}$$

$$\text{curl } \vec{F} = \left( \frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y} \right) \vec{k}$$

۹. ۱. ۱ مثال

تابع دو متغیره  $f$  را پیدا می کنیم به طوری که

$$\text{grad } f(x, y) = y^3 \vec{i} + 3xy^2 \vec{j}$$

حل :

چون

$$\frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j} = \text{grad } f(x, y) = y^3 \vec{i} + 3xy^2 \vec{j}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = 3xy^2 \quad , \quad \frac{\partial f}{\partial x} = y^3 \quad \text{پس} \\ (*)$$

با انتگرالگیری از معادله اول نسبت به X، داریم

$$f(x, y) = xy^3 + g(y)$$

که در آن  $g(y)$  نسبت به X ثابت است. مشتق جزئی اول این عبارت نسبت به

$$\frac{\partial f}{\partial y} = 3xy^2 + \frac{dg}{dy} \quad \text{برابر است با}$$

با مقایسه این عبارت و معادله دوم (\*)،

$$\frac{dg}{dy} = 0 \quad \text{و در نتیجه} \quad g(y) = c$$

که در آن C یک مقدار ثابت است. بنابراین

$$f(x, y) = xy^3 + c \quad .$$

## ۹. ۱. ۱۴ قضیه

اگر  $\vec{F} = M\vec{i} + N\vec{j} + P\vec{k}$  یک میدان برداری پایستار باشد. (یعنی اگر تابع  $f$  با مشتق های جزئی پیوسته وجود داشته باشد به طوری که  $\vec{F} = \text{grad}f$ )

آنگاه

$$\frac{\partial N}{\partial x} = \frac{\partial M}{\partial y}, \quad \frac{\partial M}{\partial z} = \frac{\partial P}{\partial x}, \quad \frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial z} \quad (*)$$

اگر دامنه  $\vec{F}$  تمام فضا باشد، عکس این حکم نیز صادق است.

## ۲.۹ انتگرال خط

فرض کنیم جسمی تحت اثر نیروی  $\vec{F} = M\vec{i} + N\vec{j} + P\vec{k}$  روی منحنی هموار  $C$

به معادله برداری  $\vec{r}(t) = f(t)\vec{i} + g(t)\vec{j} + h(t)\vec{k}$  حرکت می کند. اگر این جسم

قسمت کوچکی از منحنی  $C$  را به پیماید، این قسمت از منحنی تقریباً یک خط

راست است و در نتیجه مقدار کار انجام شده تقریباً برابر است با حاصل ضرب

$\Delta W = \vec{F} \cdot \Delta \vec{r}$ ، زیرا مولفه  $\vec{F}$  روی  $\Delta \vec{r}$  باعث حرکت جسم روی  $C$  می شود. بنابراین

اگر منحنی محدود  $C$  را در نقاط  $P_1, P_2, \dots, P_n$  به کمان های کوچک افراز کنیم

، آنگاه مقدار کار انجام شده تقریباً برابر است با

$$\vec{F}(P_1) \cdot \Delta \vec{r}_1 + \vec{F}(P_2) \cdot \Delta \vec{r}_2 + \dots + \vec{F}(P_n) \cdot \Delta \vec{r}_n$$



در نتیجه مقدار کار انجام شده توسط نیروی  $\vec{F}$  برابر است با حد این مجموع

وقتی  $n \rightarrow \infty$  و در نتیجه

$$W = \int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

انتگرال بالا را (با وجودی که روی یک منحنی محاسبه می شود) انتگرال خط

روی  $C$  می گوئیم.

## ۹. ۲. ۲ محاسبه انتگرال خط

به آسانی دیده می شود که اگر جهت حرکت جسم روی منحنی C از B به A، یا به طور کلی، اگر جهت منحنی C- مخالف با جهت C باشد، آنگاه

$$\int_{-C} \vec{F} \cdot d\vec{r} = - \int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} .$$

### ۹. ۲. ۳ مثال

جسمی تحت اثر نیروی  $\vec{F}(x, y, z) = -z y \vec{i} + z x \vec{j} + x y \vec{k}$  روی مارپیچ C

به معادله  $\vec{r}(t) = \cos t \vec{i} + \sin t \vec{j} + t \vec{k}$  ،  $0 \leq t \leq 2\pi$  به سمت بالا

حرکت می کند. کار انجام شده توسط این نیرو را محاسبه کنید.

حل:

چون

$$x = f(t) = \cos t \quad , \quad \frac{dx}{dt} = f'(t) = -\sin t$$

$$y = g(t) = \sin t \quad , \quad \frac{dy}{dt} = g'(t) = \cos t$$

$$z = h(t) = t \quad , \quad \frac{dz}{dt} = h'(t) = 1$$

پس کار انجام شدہ برابر است با

$$\begin{aligned} W &= \int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_0^{2\pi} [(-t \sin t)(-\sin t) + (t \cos t) \cos t + \sin t \cos t] dt \\ &= \int_0^{2\pi} (t + \sin t \cos t) dt \\ &= \left( \frac{1}{2} t^2 + \frac{1}{2} \sin^2 t \right) \Big|_0^{2\pi} = 2\pi^2 . \end{aligned}$$

## ۹. ۲. ۷ تذکر

فرض کنیم منحنی  $C$  هموار نباشد ولی مرکب از منحنی های هموار  $C_1, C_2, \dots, C_n$

باشد. به عبارت دیگر، اگر  $C$  به طور قطعه ای هموار باشد، آنگاه

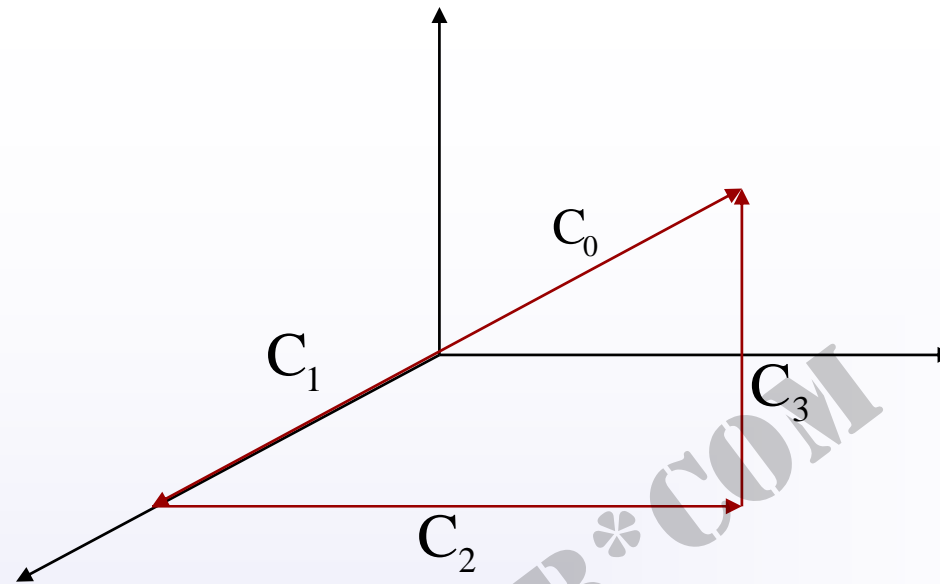
$$\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = \sum_{i=1}^n \int_{C_i} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

## ۹. ۲. ۸ مثال

فرض کنید  $C_0, C_1, C_2, C_3$  منحنی های شکل زیر با جهت های داده

شده باشند. اگر  $C$  ترکیب  $C_1, C_2, C_3$  باشد، نشان دهید که

$$\int_C yz dx + xz dy + xy dz = \int_{C_0} yz dx + xz dy + xy dz$$



حل:

معادلات پارامتری منحنی های داده شده عبارتند از:

$$C_0 : \vec{r}_0(t) = t\vec{i} + t\vec{j} + t\vec{k} , 0 \leq t \leq 1 \quad \left( \frac{dx}{dt} = \frac{dy}{dt} = \frac{dz}{dt} = 1 \right)$$

$$C_2 : \vec{r}_2(t) = \vec{i} + t\vec{j} , 0 \leq t \leq 1 \quad \left( \frac{dx}{dt} = \frac{dz}{dt} = 0, \frac{dy}{dt} = 1 \right)$$

$$C_3 : \vec{r}_3(t) = \vec{i} + t\vec{j} + t\vec{k} , 0 \leq t \leq 1 \quad \left( \frac{dx}{dt} = \frac{dy}{dt} = 0, \frac{dz}{dt} = 1 \right)$$

بنابراین

$$\int_C yz dx + xz dy + xy dz = \int_{C_1} [(0.0)1 + (t.0)0 + (t.0)0] dt$$

$$+ \int_{C_2} [(t.0)0 + (1.0)1 + (1.t)0] dt$$

$$+ \int_{C_3} [(1.t)0 + (1.t)0 + (1.1)1] dt$$

$$= \int_0^1 0 dt + \int_0^1 0 dt + \int_0^1 1 dt = 1$$

و

$$\int_{C_0} yz dx + xz dy + xy dz = \int_0^1 [(t.t)1 + (t.t)1 + (t.t)1] dt$$

$$= \int_0^1 3t^2 dt = 1$$

در نتیجه حکم مساله اثبات شده است

## ۹.۳ قضیه اساسی انتگرال خط

### ۹.۳.۱ قضیه اساسی انتگرال خط

فرض کنیم  $C$  یک منحنی جهت دار هموار (یا قطعه ای هموار) با نقطه ابتدایی

$(x_0, y_0, z_0)$  و انتهایی  $(x_1, y_1, z_1)$  باشد. فرض کنیم میدان برداری  $\vec{F}$  روی  $C$

پیوسته و  $\vec{F} = \text{grad}f = \nabla f$ ، که در آن  $f$  روی  $C$  مشتقپذیر است در این صورت

$$\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_C \nabla f \cdot d\vec{r} = f(x_1, y_1, z_1) - f(x_0, y_0, z_0) \quad .$$

### ۹. ۳. ۲ مثال

فرض کنید منحنی  $C$  از  $(1, -1, -\frac{1}{2})$  تا  $(1, 1, \frac{1}{2})$  توسط

$$\vec{r}(t) = -\cos \pi t^4 \vec{i} + t^{5/3} \vec{j} + \frac{t}{t^2 + 1} \vec{k}, \quad -1 \leq t \leq 1$$

داده شده باشد و

$$\vec{F}(x, y, z) = (2xy + z^2) \vec{i} + x^2 \vec{j} + (2xz + \pi \cos \pi z) \vec{k} .$$

انتگرال خط  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$  را پیدا کنید.



حل:

بنابر مثال ۹.۱.۱۲،  $\vec{F} = \nabla f$ ، که در آن

$$\vec{F}(x, y, z) = x^2 + xz^2 + \sin \pi z .$$

در نتیجه، با توجه به قضیه اساسی انتگرال خط، داریم

$$\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = f\left(1, 1, \frac{1}{2}\right) - f\left(1, -1, -\frac{1}{2}\right)$$

$$= \left(1 + \frac{1}{4} + 1\right) - \left(-1 + \frac{1}{4} - 1\right) = 4 .$$

## ۹. ۳. ۵ تذکر

اگر  $\vec{F}$  یک میدان برداری پیوسته با دامنه  $D$  باشد به طوری که برای هر دو متغیر  
منحنی جهت دار  $C_1$  و  $C_2$  در  $D$ ، با ابتدا و انتهای یکسان،

$$\int_{C_1} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{C_2} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

آنگاه می‌گوییم که  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$  مستقل از مسیر است. بنابراین، قضیه اساسی

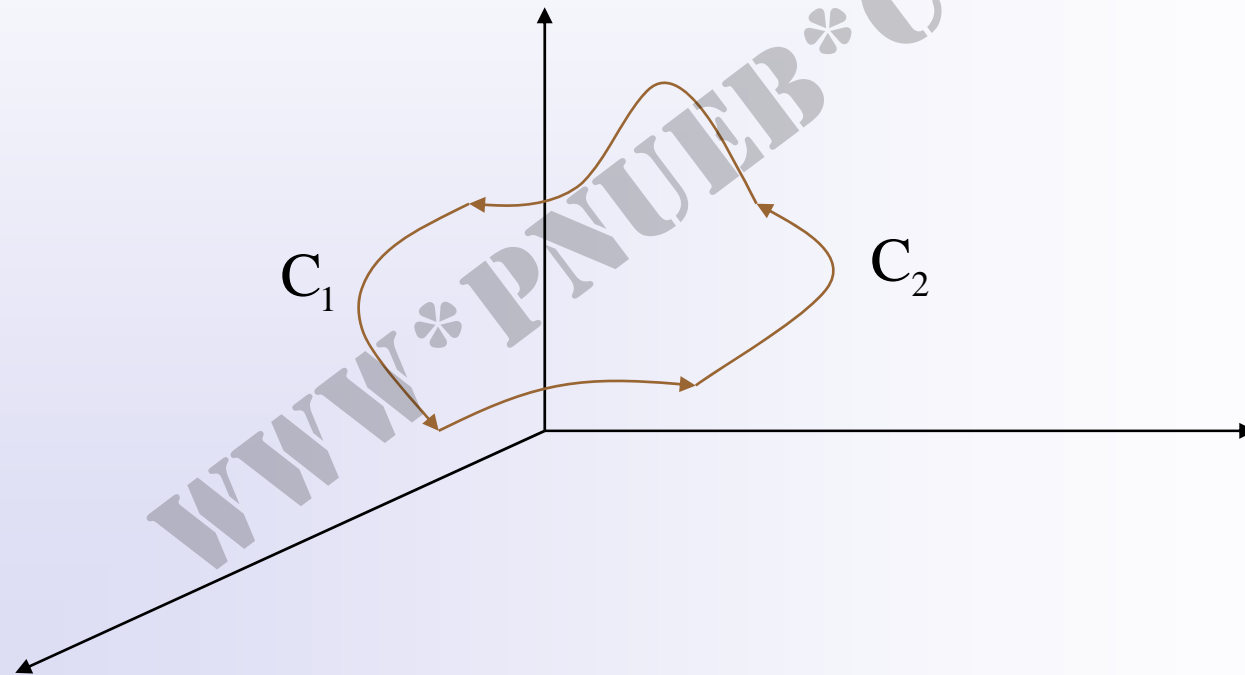
انتگرال خط بیان می‌کند که اگر  $\vec{F}$  پایستار باشد آنگاه  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$  مستقل

از مسیر است.

فرض کنیم  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$  مستقل از مسیر باشد. اگر  $C$  یک منحنی بسته باشد،

آنگاه  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = 0$  زیرا  $C$  را می توان ترکیب دو متغیر منحنی جهت دار

$C_1, C_2$  در نظر گرفت که در آن انتهای  $C_1$  و ابتدای  $C_2$  انتهای  $C_2$  است.



چون ابتدا و انتهای دم منحنی  $C_1 - C_2$  و  $C_2$  یکسانند، پس

$$\int_{-C} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{C_1} \vec{F} \cdot d\vec{r} + \int_{C_2} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$= \int_{C_1} \vec{F} \cdot d\vec{r} + \int_{-C_1} \vec{F} \cdot d\vec{r} = 0$$

همچنین، اگر برای هر منحنی جهت دار بسته  $C$  در  $D$ ،  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = 0$

آنگاه  $\vec{F}$  پایستار است، یعنی  $\vec{F} = \nabla f$ . بنابراین احکام زیر معادل اند:

۱.  $\vec{F} = \text{grad} f$ ، یعنی  $\vec{F}$  پایستار است.

۲.  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$  مستقل از مسیر است.

۳. برای هر منحنی جهت دار بسته  $C$  در دامنه  $\vec{F}$ ،  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = 0$

## ۹.۴.۱ قضیه گرین

فرض کنیم ناحیه  $R$  در صفحه  $xy$  توسط منحنی جهت دار قـطعه ای هموار ، ساده وبسته  $C$  محدود شده و  $M$  و  $N$  دومتغیر تابع دومتغیره با مشتقات جزئی پیوسته باشند . در این صورت

$$\oint_C M dx + N dy = \iint_R \left( \frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y} \right) dA .$$

## ۹.۴.۲ مثال

فرض کنید  $N(x, y) = x^3$  ،  $M(x, y) = -x^2y$  و  $C$  دایره  $x^2 + y^2 = 4$

است. مقدار انتگرال  $\oint_C M dx + N dy$  را محاسبه کنید.

حل:

محاسبه این انتگرال به طور مستقیم چندان مشکل نیست، ولی استفاده از قضیه گرین ساده تر است. چون

$$\oint_C M dx + N dy = \iint_R \left( \frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y} \right) dA .$$

$$= \iint_R (3x^2 + x^2) dA$$

$$\begin{aligned}
&= \iint_R 4x^2 \, dA \\
&= \int_0^{2\pi} \int_0^2 4(r \cos \theta)^2 r \, dr \, d\theta \\
&= \int_0^{2\pi} \int_0^2 4r^3 \cos^2 \theta \, dr \, d\theta \\
&= \int_0^{2\pi} (\cos^2 \theta) r^4 \Big|_0^2 \, d\theta \\
&= 16 \int_0^{2\pi} \cos^2 \theta \, d\theta \\
&= 16 \int_0^{2\pi} \left( \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \cos 2\theta \right) \, d\theta \\
&= 16 \left( \frac{\theta}{2} + \frac{1}{4} \sin 2\theta \right) \Big|_0^{2\pi} = 16\pi .
\end{aligned}$$