

## פתרון תרגיל בית מספר 8

### שאלה 1

$$\begin{cases} u + v = x + y \\ \frac{\sin u}{\sin v} = \frac{x}{y} \end{cases} \quad \text{נתונה מערכת}$$

(א) הוכיחו כי המערכת מגדירה פונקציות דיפרנציאביליות  $u(x, y), v(x, y)$  בסביבת הנקודה

$$\cdot u\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = v\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = \frac{\pi}{6} \quad \text{כאשר } \left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)$$

$$\text{(ב) חשבו את } \frac{\partial u}{\partial y}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right), \frac{\partial v}{\partial x}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)$$

### פתרון:

(א)

$$F(x, y, u, v) = \left( u + v - x - y, \frac{\sin u}{\sin v} - \frac{x}{y} \right) \quad \text{תהי}$$

$$F = (F_1, F_2), F_1(x, y, u, v) = (u + v - x - y), F_2(x, y, u, v) = \frac{\sin u}{\sin v} - \frac{x}{y}$$

הבאים:

$$F\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = (0, 0) \quad (1)$$

$$F_x = \left(-1, -\frac{1}{y}\right), F_y = \left(-1, \frac{x}{y^2}\right), F_u = \left(1, \frac{\cos u}{\sin v}\right), \quad (2)$$

ניתן לראות ש  $F \in C^1$  בסביבת

$$F_v = \left(1, \frac{0 \cdot \sin v - \sin u \cos v}{\sin^2 v}\right) = \left(1, \frac{-\sin u \cos v}{\sin^2 v}\right)$$

$$\cdot \left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)$$

הקורס: אינפי מתקדם  
 המרצה: פרופסור אגרנובסקי  
 המתרגלים: מני ולואי

$$\frac{D(F_1, F_2)}{D(u, v)}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ \cos u & -\sin u \cos v \\ \sin v & \sin^2 v \end{vmatrix}_{\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)} = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ \sqrt{3} & -\sqrt{3} \end{vmatrix} = -2\sqrt{3} \neq 0 \quad (3)$$

ולכן המטריצה הפיכה.

מתקיימים בסה"כ תנאי משפט הפונקציה הסתומה והמערכת מגדירה פונקציות  $u(x, y), v(x, y)$

$C^1$  (ובפרט דיפרנציאביליות) בסביבת הנקודה  $\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)$ , כאשר  $u\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = v\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = \frac{\pi}{6}$

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial y}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) &= -\frac{\frac{D(F_1, F_2)}{D(y, v)}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)}{\frac{D(F_1, F_2)}{D(u, v)}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)} = \frac{\frac{D(F_1, F_2)}{D(y, v)}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)}{2\sqrt{3}} \\ \frac{\partial v}{\partial x}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) &= -\frac{\frac{D(F_1, F_2)}{D(u, x)}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)}{\frac{D(F_1, F_2)}{D(u, v)}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)} = \frac{\frac{D(F_1, F_2)}{D(u, x)}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)}{2\sqrt{3}} \end{aligned} \quad (b)$$

$$\frac{D(F_1, F_2)}{D(y, v)}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ x & -\sin u \cos v \\ y^2 & \sin^2 v \end{vmatrix}_{\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)} = \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ \frac{6}{\pi} & -\sqrt{3} \end{vmatrix} = \sqrt{3} - \frac{6}{\pi}$$

$$\frac{\partial u}{\partial y}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = \frac{\sqrt{3} - \frac{6}{\pi}}{2\sqrt{3}}, \quad \text{ולכן}$$

$$\frac{D(F_1, F_2)}{D(u, x)}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ \cos u & -1 \\ \sin v & y \end{vmatrix}_{\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right)} = \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ \sqrt{3} & -\frac{6}{\pi} \end{vmatrix} = -\frac{6}{\pi} + \sqrt{3}$$

$$\frac{\partial v}{\partial x}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = \frac{\partial u}{\partial y}\left(\frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{6}\right) = \frac{\sqrt{3} - \frac{6}{\pi}}{2\sqrt{3}} \quad \text{ולכן נקבל בסה"כ}$$

**שאלה 2**

$$\begin{cases} x^2 - y \cos(uv) + z^2 = 0 \\ x^2 + y^2 - \sin(uv) + 2z^2 = 2 \\ xy - \sin u \cos v + z = 0 \end{cases} \quad \text{נתונה מערכת}$$

(א) הוכיחו כי המערכת מגדירה פונקציות דיפרנציאביליות  $x(u, v), y(u, v), z(u, v)$  בסביבת

הנקודה  $\left(\frac{\pi}{2}, 0\right)$ , כאשר  $x\left(\frac{\pi}{2}, 0\right) = y\left(\frac{\pi}{2}, 0\right) = 1, z\left(\frac{\pi}{2}, 0\right) = 0$ .

(ב) חשבו את  $\frac{\partial x}{\partial u}\left(\frac{\pi}{2}, 0\right), \frac{\partial x}{\partial v}\left(\frac{\pi}{2}, 0\right)$ .

**פתרון:**

(א) תהי  $F: \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^3$

$$F(u, v, x, y, z) = (x^2 - y \cos(uv) + z^2, x^2 + y^2 - \sin(uv) + 2z^2 - 2, xy - \sin u \cos v + z)$$

$$F = (F_1, F_2, F_3)$$

מתקיימים התנאים:

$$F\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right) = (0, 0, 0) \quad (1)$$

$$F \in C^1(\mathbb{R}^5) \quad (2) \quad \text{(למעשה ניתן לומר ש- } F \in C^\infty(\mathbb{R}^5) \text{ (ברור שכל רכיב של הפונקציה הוא פונקציה שגזירה אינסוף פעמים).)}$$

(3)

$$\frac{D(F_1, F_2, F_3)}{D(x, y, z)}\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right) = \begin{vmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x} & \frac{\partial F_1}{\partial y} & \frac{\partial F_1}{\partial z} \\ \frac{\partial F_2}{\partial x} & \frac{\partial F_2}{\partial y} & \frac{\partial F_2}{\partial z} \\ \frac{\partial F_3}{\partial x} & \frac{\partial F_3}{\partial y} & \frac{\partial F_3}{\partial z} \end{vmatrix}_{\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right)} = \begin{vmatrix} 2x & -\cos uv & 2z \\ 2x & 2y & 4z \\ y & x & 1 \end{vmatrix}_{\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right)} = \begin{vmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 2 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} \neq 0$$

ולכן המטריצה הפיכה.

מתקיימים תנאי משפט הפונקציה הסתומה ונקבל שהמערכת מגדירה פונקציות דיפרנציאביליות

בסביבת הנקודה  $\left(\frac{\pi}{2}, 0\right)$  (למעשה  $C^1$  שגורר דיפרנציאביליות

ואפילו יותר מכך  $C^\infty$ ), כאשר  $x\left(\frac{\pi}{2}, 0\right) = y\left(\frac{\pi}{2}, 0\right) = 1, z\left(\frac{\pi}{2}, 0\right) = 0$

$$\frac{\partial x}{\partial u}\left(\frac{\pi}{2}, 0\right) = -\frac{\frac{D(F_1, F_2, F_3)}{D(u, y, z)}\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right)}{\frac{D(F_1, F_2, F_3)}{D(x, y, z)}\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right)}, \frac{\partial x}{\partial v}\left(\frac{\pi}{2}, 0\right) = -\frac{\frac{D(F_1, F_2, F_3)}{D(v, y, z)}\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right)}{\frac{D(F_1, F_2, F_3)}{D(x, y, z)}\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right)} \quad (ב)$$

$$\frac{D(F_1, F_2, F_3)}{D(u, y, z)}\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right) = \begin{vmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial u} & \frac{\partial F_1}{\partial y} & \frac{\partial F_1}{\partial z} \\ \frac{\partial F_2}{\partial u} & \frac{\partial F_2}{\partial y} & \frac{\partial F_2}{\partial z} \\ \frac{\partial F_3}{\partial u} & \frac{\partial F_3}{\partial y} & \frac{\partial F_3}{\partial z} \end{vmatrix}_{\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right)}$$

לא נחשב את הביטויים אלא רק נציין ש

$$\frac{D(F_1, F_2, F_3)}{D(v, y, z)}\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right) = \begin{vmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial v} & \frac{\partial F_1}{\partial y} & \frac{\partial F_1}{\partial z} \\ \frac{\partial F_2}{\partial v} & \frac{\partial F_2}{\partial y} & \frac{\partial F_2}{\partial z} \\ \frac{\partial F_3}{\partial v} & \frac{\partial F_3}{\partial y} & \frac{\partial F_3}{\partial z} \end{vmatrix}_{\left(\frac{\pi}{2}, 0, 1, 1, 0\right)} \quad -1$$

מצאו את כל הנקודות  $a$  על המשטח  $M : z = x^2 + y^2$  כך שהמישור המשיק  $T_a(M)$  הוא מקביל למישור  $x + 2y + z = 9$ . כתבו את משוואת המישור המשיק  $T_a(M)$  בנקודות אלו.

פתרון:

המשטח שלנו הוא מהצורה  $z = g(x, y) = x^2 + y^2$  ולכן המישור המשיק בנקודה כללית למשטח  $(x_0, y_0, g(x_0, y_0))$  הינו:  
$$z = g_x(x_0, y_0) \cdot (x - x_0) + g_y(x_0, y_0) \cdot (y - y_0) + g(x_0, y_0) = 2x_0(x - x_0) + 2y_0(y - y_0) + x_0^2 + y_0^2$$
  
. נעביר אגפים לקבל את הצורה  $2x_0 \cdot x + 2y_0 \cdot y - z = x_0^2 + y_0^2$

כעת, שני מישורים  $ax + by + cz = d$  מקבילים אם"ם  $(a, b, c) = t(a', b', c')$   
 $a'x + b'y + c'z = d'$

לכן הנקודות בהן המישור המשיק מקביל למישור הנתון הן הנקודות בהן מתקיים:  
 $(2x_0, 2y_0, -1) = t(1, 2, 1)$  ולכן  $t = -1$ ,  $x_0 = -\frac{1}{2}$ ,  $y_0 = -1$ ,  $z_0 = x_0^2 + y_0^2$ . כלומר המישור בנקודה  $(-\frac{1}{2}, -1, \frac{5}{4})$  עונה על תנאי השאלה.  
המישור המשיק בנקודה זו הינו  $-x - 2y - z = \frac{5}{4}$

#### שאלה 4

תהי  $f(x, y) = (x^2 + 2y^2, 2x^2 + y^2)$

(א) הוכיחו ש  $f$  דיפאומורפיזם בסביבת  $(1, 1)$ .

(ב) מצאו את  $J_{f^{-1}}(3, 3)$  (מטריצת יעקובי של הפונקציה ההפוכה בנקודה  $(3, 3)$ )

פתרון:

(א) נגדיר פונקציה  $f(x, y) = (x^2 + 2y^2, 2x^2 + y^2)$ . מתקיימים התנאים הבאים-

(1)  $f \in C^\infty(\mathbb{R}^2)$  כי מדובר בפולינומים (מספיק לנו  $C^1$ ).

$$J_f(x, y) = \begin{pmatrix} 2x & 4y \\ 4x & 2y \end{pmatrix} \Rightarrow J_f(1, 1) = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 4 & 2 \end{pmatrix}, \det(J_f(1, 1)) = 4 - 16 = -12 \neq 0 \quad (2)$$

היעקוביאן שונה מאפס בנקודה הנתונה ומכאן מטריצת יעקובי בנקודה זו היא הפיכה.

מתנאים 1,2 נקבל ממשפט הפונקציה ההפוכה כי  $f$  דיפאומורפיזם בסביבת  $(1, 1)$ . כלומר  $f$  דיפרנציאבילית והפיכה מקומית ו  $f^{-1}$  דיפרנציאבילית (למעשה ידוע ש  $f \in C^\infty(N)$  כאשר  $N$  סביבה של  $(f(1, 1))$ ).

(ב) אם מתקיימים תנאי משפט הפונקציה ההפוכה עבור פונקציה  $f$  בנקודה  $a$  אז מקבלים בנוסף ש  $J_{f^{-1}}(f(a)) = (J_f(a))^{-1}$  . אצלנו,  $f(1, 1) = (3, 3)$  ולכן

$$J_{f^{-1}}(3, 3) = (J_f(1, 1))^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 4 & 2 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{6} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & -\frac{1}{6} \end{pmatrix}$$

## שאלה 5

תהי  $f(x, y, z) = (e^x \sin z, e^y \cos z, e^z xy)$

(א) הוכיחו ש  $f$  דיפאומורפיזם בסביבת  $(0, 1, 0)$ .

(ב) מצאו את  $\det(J_{f^{-1}}(0, e, 0))$  (היעקוביאן של הפונקציה ההפוכה בנקודה  $(0, e, 0)$ )

### פתרון:

(א) הפונקציה  $f(x, y, z) = (e^x \sin z, e^y \cos z, e^z xy)$  היא דיפאומורפיזם בסביבת  $(0, 1, 0)$  כי מתקיימים התנאים הבאים:  $f \in C^1(\mathbb{R}^3)$  וכן מטריצת יעקובי בנקודה הפיכה.

הקורס: אינפי מתקדם  
המרצה: פרופסור אגרונובסקי  
המתרגלים: מני ולואי

(ב) נשים לב ש  $f(0,1,0) = (0,e,0)$  מכיון ש  $J_{f^{-1}}(0,e,0)$  ו-  $J_{f^{-1}}(0,e,0)$  מטריצות הופכיות

זו לזו, ידוע כי  $\det(J_{f^{-1}}(0,e,0)) = \frac{1}{\det(J_f(0,1,0))}$  (מבוסס על כך שמכפלת הדטרמיננטות

של מטריצות הופכיות זו לזו שווה ל-1) כל שנותר הוא לחשב את  $\det(J_f(0,1,0))$ .