

① $f(x,y,z) = (x+xy+yz)e^z$, stationära punkter: $f'_x = f'_y = f'_z = 0$,

$\Leftrightarrow \begin{cases} (1+y)e^z = 0 \\ (x+z)e^z = 0 \\ (y+x+xy+yz)e^z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = -1 \\ z = -x \\ x - 1 - x + x = 0 \end{cases} \Leftrightarrow$ en stationär punkt $A(1, -1, -1)$

$f''_{xx} = 0$, $f''_{xy} = e^z$, $f''_{xz} = (1+y)e^z$, $f''_{yy} = 0$, $f''_{yz} = (x+z+1)e^z$,
 $f''_{zz} = (2y+x+xy+yz)e^z$

$\Rightarrow Q_A(h,k,l) = 0 \cdot h^2 + 2e^{-1}hk + 0 \cdot hl + 0 \cdot k^2 + 2e^{-1}kl + (-e^{-1})l^2 =$
 $= e^{-1}(2hk + 2kl - l^2)$ är indefinit eftersom

t.ex: $Q_A(1,1,0) = 2e^{-1} > 0$, $Q_A(0,0,1) = -e^{-1} < 0$.

Svar: Inga extrem punkter

② a) $z = g(x,y)$, $\nabla z = (g'_x, g'_y)$, tangentplanet $z = -x - y$ i $(0,0,0)$

ger $g'_x(0,0) = -1$, $g'_y(0,0) = -1$, $g(0,0) = 0$. Låt $f(x,y) = (2+g(x,y))^2$, så gäller att $f(0,0) = 4$ och $\frac{\partial f}{\partial x} = 2(2+g(x,y)) \cdot g'_x$, $\frac{\partial f}{\partial y} = 2(2+g(x,y)) g'_y$, alltså

$\frac{\partial f}{\partial x}(0,0) = 4(-1) = -4$, $\frac{\partial f}{\partial y}(0,0) = -4$, vilket ger

$z = f(0,0) + f'_x(0,0)(x-0) + f'_y(0,0)(y-0) = 4 - 4x - 4y$

Svar (a) $4x + 4y + z = 4$ är tangentplanet till ytan $z = (2+g(x,y))^2$ i $(0,0)$

b) $f(x,y) = (1+2x)^{1-y} = e^{(1-y)\ln(1+2x)} = \sqrt[m.h.a.]{\ln(1+t) = t - \frac{t^2}{2} + O(t^3)}$
 $= \exp \left[(1-y) \left(2x - \frac{4x^2}{2} + O(x^3) \right) \right] = \sqrt[r = \sqrt{x^2+y^2}]{=} =$
 $= \exp \left[2x - 2xy - 2x^2 + O(r^3) \right] = 1 + (2x - 2xy - 2x^2) +$
 $+ \frac{1}{2} (2x)^2 + O(r^3) = 1 + 2x - 2xy - 2x^2 + 2x^2 + O(r^3) =$
 $= 1 + 2x - 2xy + O(r^3)$

Svar: (b) Taylorpolynomet i origo $= 1 + 2x - 2xy$

③ a) $z'_x = yz$, $z = z(x,y)$, $z'_x - yz = 0 \Leftrightarrow z'_x e^{-yx} - y e^{-yx} z = 0 \Leftrightarrow$

$\Leftrightarrow (ze^{-yx})'_x = 0 \Leftrightarrow ze^{-yx} = g(y) \Leftrightarrow \underline{z = e^{yx} g(y)}$, $g \in C^1$.

$$b) u = x^2 + xy^2, v = y, \quad z'_x = z'_u(2x + y^2) + z'_v \cdot 0$$

$$z'_y = z'_u(2xy) + z'_v \cdot 1$$

$$\Rightarrow 2xy z'_x - (2x + y^2) z'_y = 2xy(2x + y^2) z'_u - (2x + y^2) 2xy z'_u - 2xy z'_v =$$

$$= -2xy z'_v = 0 \Leftrightarrow (\text{Obs. } x, y > 0) \quad z'_v = 0 \Leftrightarrow z = g(u),$$

alltså $z(x, y) = g(x^2 + xy^2)$, $g \in C^1$. Bivillkoret $z(x, 0) = x$ ger

$$g(x^2) = x, \quad g(t) = \sqrt{t}, \quad g(x^2 + xy^2) = \sqrt{x^2 + xy^2}, \text{ alltså}$$

Svar $z(x, y) = \sqrt{x^2 + xy^2}, \quad (x, y > 0).$

④ $g(x, y, z) = x^2 - y^2 - z^2$, $h(x, y, z) = x^2 + 2y^2 + 3z^2$ är C^1 -funktioner,

$$g(1, 1, 1) = -1, \quad h(1, 1, 1) = 6, \quad \text{och till exempel}$$

$$\begin{vmatrix} g'_x & g'_y \\ h'_x & h'_y \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2x & -2y \\ 2x & 4y \end{vmatrix} = 12xy = /i(1, 1, 1)/ = 12 \neq 0$$

alltså definieras $g = -1$, $h = 6$ en C^1 -kurva $x = x(z)$, $y = y(z)$ i en omgivning av $(1, 1, 1)$, där $x(1) = y(1) = 1$. Implicit derivering:

$$\begin{cases} g'_x x'(z) + g'_y y'(z) + g'_z = 0 \\ h'_x x'(z) + h'_y y'(z) + h'_z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 2x & -2y \\ 2x & 4y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x'(z) \\ y'(z) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2z \\ -6z \end{pmatrix}$$

vilket ger i $(1, 1, 1)$: $\begin{pmatrix} 2 & -2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x'(1) \\ y'(1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ -6 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x'(1) \\ y'(1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1/3 \\ -1/3 \end{pmatrix}$

Tangent linjens equation $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1/3 \\ -1/3 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -3 \end{pmatrix}$

Svaret. $(x, y, z) = (1 + s, 1 + 4s, 1 - 3s)$, $s \in \mathbb{R}$.

⑤ $x^2 + y^2 + z^2 \leq 1$, $z \geq \sqrt{x^2 + y^2}$; rymdpolära koordinater ger

$$0 \leq r \leq 1; \quad r \cos \theta \geq r \sin \theta \Leftrightarrow \tan \theta \leq 1 \quad (\text{obs. } \theta \in [0, \pi])$$

$$\uparrow \quad 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{4}$$

$0 \leq \phi \leq 2\pi$. Alltså

$$\int_0^{2\pi} d\phi \left(\int_0^1 dr \left(\int_0^{\pi/4} \left(\frac{r \cos \theta \cdot r^2 \sin \theta}{1 + r^2 \sin^2 \theta} \right) d\theta \right) \right) = \left/ \begin{array}{l} 1 + r^2 \sin^2 \theta = t \\ dt = 2r^2 \sin \theta \cos \theta d\theta \\ 1 \leq t \leq \frac{r^2}{2} + 1 \end{array} \right/ =$$

$$= \pi \int_0^1 r dr \int_1^{1 + \frac{r^2}{2}} \frac{dt}{t} = \pi \int_0^1 r \ln(1 + \frac{r^2}{2}) dr = \pi \int_1^{\frac{3}{2}} \ln s ds = \pi \left[s \ln s - s \right]_1^{\frac{3}{2}} =$$

$$= \pi \left(\frac{3}{2} \ln \frac{3}{2} - \frac{3}{2} + 1 \right)$$

Svar: $\frac{1}{2} \pi (3 \ln \frac{3}{2} - 1)$

⑥ $\iint_{\mathbb{R}^2} \frac{2x^2+y^2}{1+(2x^2+y^2)^4} dx dy$ • är generaliserad (\mathbb{R}^2 är o begränsad),
 • växlar inte tecken

Variabelbytet $x = \frac{1}{\sqrt{2}} \rho \cos \varphi, y = \frac{1}{\sqrt{2}} \rho \sin \varphi, \frac{d(x,y)}{d(\rho,\varphi)} = \frac{1}{\sqrt{2}} \rho$ ger

$$\lim_{R \rightarrow \infty} \int_0^{2\pi} \int_0^R \frac{\rho^2}{1+\rho^8} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \rho d\rho d\varphi = \frac{2\pi}{\sqrt{2}} \lim_{R \rightarrow \infty} \int_0^R \frac{\rho^3 d\rho}{1+\rho^8} = \left| \int_{t=4\rho^3}^t \frac{1}{1+t^2} dt \right|$$

$$= \frac{\sqrt{2}\pi}{4} \lim_{R \rightarrow \infty} \int_0^{R^4} \frac{dt}{1+t^2} = \frac{\sqrt{2}\pi}{4} \cdot \lim_{R \rightarrow \infty} [\arctan t]_0^{R^4} = \frac{\sqrt{2}\pi^2}{8}$$

⑦ $f(x,y) = x^2 y e^{-x^2-2y^2}$

• $\lim_{x^2+y^2 \rightarrow \infty} f(x,y) = \left| \begin{matrix} x = r \cos \varphi \\ y = \frac{r}{\sqrt{2}} \sin \varphi \end{matrix} \right| = \lim_{r \rightarrow \infty} \frac{r^3 \cos \varphi \sin \varphi}{\sqrt{2}} e^{-r^2} = 0$ (hastighetstabellen)

\Rightarrow till varje $\epsilon > 0$ existerar $R(\epsilon) > 0$ sådan att $|f(x,y)| < \epsilon$

för alla $(x,y) : x^2+y^2 \geq R^2(\epsilon)$

• Stationära punkter: $\begin{cases} f'_x = (2xy - 2x^3 y) e^{-x^2-2y^2} = 0 \\ f'_y = (x^2 - 4y^2 x^2) e^{-x^2-2y^2} = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{matrix} (0, t) \forall t \in \mathbb{R} \\ (\pm 1; \pm \frac{1}{2}) \end{matrix}$
 (alla fyra) möjligheter

$f(\pm 1, \frac{1}{2}) = \frac{1}{2} e^{-\frac{3}{2}}, f(\pm 1, -\frac{1}{2}) = -\frac{1}{2} e^{-\frac{3}{2}}, f(t, 0) = 0$

• Låt $\epsilon_0 = \frac{1}{4} e^{-\frac{3}{2}}$ och $R_0 = R(\epsilon_0)$, då gäller för alla $(x,y) \in \mathbb{R}^2$ sådana att $x^2+y^2 \geq R_0^2$ att $|f(x,y)| < \frac{1}{4} e^{-\frac{3}{2}}$. Enligt vårt antagande, gäller det att $|f(x,y)| < \frac{1}{2} e^{-\frac{3}{2}}$ för $x^2+y^2 \geq R_0^2$. Å andra sidan, $f(\pm 1, \frac{1}{2}) = \frac{1}{2} e^{-\frac{3}{2}}$ och $f(\pm 1, -\frac{1}{2}) = -\frac{1}{2} e^{-\frac{3}{2}}$ är stationära punkter som ligger inom kompakta området $D = \{(x,y) : x^2+y^2 \leq R_0^2\}$.

Som kontinuerlig funktion, antar $f(x,y)$ sitt största/minsta värde i D . Observera att $|f(x,y)|$ är mindre än $\frac{1}{2} e^{-\frac{3}{2}} \Rightarrow$ uppnås största resp. minsta värde i inre punkter av $D \Rightarrow$ stationära punkter. Men enligt ovan, så finns bara 4 icke-triviala kandidater (d.v.s. för vilka $f \neq 0$). Alltså $\max_D f = \frac{1}{2} e^{-\frac{3}{2}}, \min_D f = -\frac{1}{2} e^{-\frac{3}{2}}$.

Slutligen, eftersom $|f| < \frac{1}{4} e^{-\frac{3}{2}}$ i $\mathbb{R}^2 \setminus D$, drar vi slutsats att $\frac{1}{2} e^{-\frac{3}{2}} = \max_{\mathbb{R}^2} f$ och $-\frac{1}{2} e^{-\frac{3}{2}} = \min_{\mathbb{R}^2} f$ i hela planet, vilket skall bevisas.

Svar. Se ovan