Software Mathematica v přírodních vědách a ekonomii



Autoři: Jan Říha, František Látal, Veronika Kainzová, Vratislava Mošová, Ivo Vyšín, Filip Švrček, Lukáš Richterek



Obsah

o 1.1 Základní pravidla 4 o 1.2 Grafy funkcí - 2D 7 o 1.3 Grafy funkcí - 3D 15 o 1.4 Příkazy Manipulate a Animate 18 • 2 Diferenciální počet funkce jedné proměnné 22 o 2.1. Reálná funkce reálné proměnné 22 o 2.1.1 Definice proměnné a práce s proměnnými 22 o 2.1.2 Definice funkce 22 o 2.2 Výpočet limity funkce 24 o 2.2.1 Limita funkce v bodě 24 o 2.2.2 Limita funkce v bodě - úlohy 24 o 2.2.3 Limita funkce v bodě - řešení 25 o 2.2.4 Jednostranné limity funkce 28 o 2.2.5 Jednostranné limity funkce - úlohy 28 o 2.2.6 Jednostranné limity funkce - řešení 28 • 2.3 Derivace funkce 31 o 2.3.1 Výpočet derivace funkce 31 o 2.3.2 Derivace funkce - úlohy 32 • 2.3.2 Derivace funkce - řešení 32 o 2.4 Diferenciál funkce 35 • 3 Diferenciální počet funkce dvou a více proměnných 36 o 3.1 Reálná funkce více reálných proměnných 36 o 3.2 Parciální derivace prvního a vyšších řádů 36 o 3.2.1 Výpočet parciálních derivací 36 o 3.2.2 Parciální derivace - úlohy 37 o 3.2.3 Parciální derivace - řešení 37 o 3.3 Totální diferenciál prvního a vyšších řádů 40 o 3.4 Lokální a globální extrémy funkcí 41 o 3.4.1 Lokální extrémy 41 o 3.4.2 Globální extrémy 42 • 4 Integrální počet funkce jedné proměnné 43 o 4.1 Neurčitý integrál 43 o 4.1.1 Výpočet neurčitého integrálu 43 o 4.1.2 Neurčitý integrál - úlohy 43 o 4.1.3 Neurčitý integrál - řešení 45 o 4.2. Určitý integrál 48 o 4.2.1 Výpočet určitého integrálu 48 o 4.2.2 Určitý integrál - úlohy 48 o 4.2.3 Určitý integrál - řešení 49 • 5 Úvod do řešení diferenciálních rovnic 50 o 5.1 Zadání diferenciálních rovnic prvního a vyšších řádů 50 o 5.2 Diferenciální rovnice prvního řádu 51 o 5.3 Diferenciální rovnice vyšších řádů 54 o 5.4 Soustavy diferenciálních rovnic 59

- 5.5 Parciální diferenciální rovnice 60
- 6 Závěr 62

• 1 Úvod 4

• 7 Použitá literatura 63

1 Úvod

1.1 Základní pravidla

- Výpočet jednoduchých rovnic, ale i tvorba složitých interaktivních grafů a simulací se vytváří v Notebooku. Chceme-li pro zadání úlohy využít syntaxe programu *Mathematica*, je nutné dodržet několik základních pravidel:
 - Pro zadání informací k výpočtu použijeme buňku označenou **In[n]:=** (Input Cell) a vypočítaná hodnota se zobrazí v buňce **Out[n]:=** (Output Cell).
 - Výpočet v buňce se provede stisknutím kombinace kláves **SHIFT+ENTER** nebo stiskem klávesy ENTER na numerické klávesnici.
 - Pomocí symbolu % můžeme využít předchozího výsledku.
 - Pokud se za příkazem napíše středník, pak se příkaz provede, ale vypočítaná hodnota se nezobrazí v Notebooku.
 - Názvy funkcí se píší vždy s velkým písmenem na začátku.
 - Argumenty funkcí se uvádí v hranatých závorkách.
 - Jestliže je název funkce modrou barvou, je název funkce zapsán špatně. Pokud je název funkce uveden správně, změní se modrý text na černou barvu.
 - K zápisu desetinného čísla se používá tečka.
 - Násobení symbolů může být prezentováno mezerou.
 - Nápovědu lze nalézt v horním řádku Help \rightarrow Documentation Center.
 - Symbol "=" se používá k definici nové proměnné, symbol "==" znamená rovnost v rovnici.

Příklady: In[1]:= 5 + 3 Out[1]= 8 In[2]:= 15! Out[2]= 1 307 674 368 000 In[3]:= Solve[c - 8 == 1, c] $\text{Out}[3]=\hspace{0.1in} \left\{\hspace{0.1in} \left\{\hspace{0.1in} c \hspace{0.1in} \rightarrow \hspace{0.1in} 9\hspace{0.1in} \right\}\hspace{0.1in} \right\}$ In[4]:= Plot[Sin[x] + Cos[4x], {x, 0, 2Pi}] 2.0 1.5 1.0 0.5 Out[4]= 4 -0.5-1.0-1.5

Důležitým pomocníkem při práci v Notebooku jsou Palety, které jednoduchým způsobem umožňují využívat jednotlivé funkce programu. Palety se nácházejí v horním řádku programu pod názvem **Palettes**. Při práci v notebooku se nám budou nejvíce hodit palety:

• Basic Math Assistant, která je rozdělena na další podkategorie:

Calculator - obsahuje syntaxe příkazů pro aritmetiku, algebru, matice, trigonometrické a exponenciální funkce, integrální a diferenciální počet atd.



Basic Commands - obsahuje matematické konstanty, elementární funkce, nabízí jednotlivé vlastnosti tabulek, 2D a 3D grafů apod.

Table[expr , {	var ,	start ,	end	}]												
Plot3D	{ functio	n ₁ , f	function ₂	, {	var ₁	,	min	,	max	}, •	var ₂	,	min	,	max	}]	

• Writing Assistant - paleta, která je rozdělena do několika podkategorií:

Writting and Formatting - umožňuje práci s textem (tučně, kurzíva, velikost textu ap.), dále umožňuje úpravy jednotlivých buňek (pozadí buněk, orámování buňek), zrovnání textu, lze také nastavit hranice jednotlivých stránek v prezentaci (Start Slide, End Slide) atd.

Typesetting - umožňuje zadat písmena řecké abecedy, speciální symboly, tvary či operátory.

• V programu *Mathematica* je dnes možné pomocí textového vstupu napsat souvislou práci (například diplomovou práci), přičemž si můžeme vybrat z řady formátů kapitol a podkapitol.

Příklad:

Tvorba textu a dokumentu

- Notebook
- Buňka
- Styl

Do textových polí můžeme vládat také matematické vzorce, např. $\int_0^1 x e^x dx$ nebo $\sum_{n=1}^{\infty} \sqrt{x^n}$.

K jinému zadání výpočtu, pokud například neznáme odpovídající syntaxi, využíváme tzv. "volný jazykový vstup" (anglicky free-form linguistic input). *Mathematica* plně využívá možností serveru Wolfram|Alpha, který nejprve vstup (označen symbolem) v anglickém jazyce převede do syntaxe programu *Mathematica* a poté provede odpovídající výpočet.



Out[5]= 1

Pokud očekáváme plný výstup, který nám vytvoří k danému zadání server Wolfram|Alpha, využijeme vstup označený symbolem 🜞.



1.2 Grafy funkcí - 2D

- Pro vykreslení 2D grafů funkcí je v *Mathematice* zabudována funkce **Plot**. Pokusíme se zde vystihnout základní vlastnosti této funkce, vše budeme prezentovat na příslušných příkladech.
- V argumentu funkce Plot musí být zadána nejdříve vykreslovací funkce a dále ve složených závorkách proměnná, pro kterou je funkce vykreslována, a meze této nezávislé proměnné.



• Do jednoho grafu můžeme vykreslit i více funkcí. Tyto fukce musíme uzavřít do složených závorek. Zápis bude následující:



• Nyní se podívejme, jak se pracuje s parametry funkce **Plot**. Všechny parametry vestavěné funkce i s jejich výchozím nastavením lze vypsat pomocí funkce **Options**, v našem případě **Options**[**Plot**].

In[9]:= **Options**[**Plot**]

- 1 Out[9]= {AlignmentPoint \rightarrow Center, AspectRatio \rightarrow -, Axes \rightarrow True, AxesLabel \rightarrow None, GoldenRatio AxesOrigin \rightarrow Automatic, AxesStyle \rightarrow {}, Background \rightarrow None, BaselinePosition \rightarrow Automatic, BaseStyle \rightarrow {}, ClippingStyle \rightarrow None, ColorFunction \rightarrow Automatic, $ColorFunctionScaling \rightarrow True, ColorOutput \rightarrow Automatic, ContentSelectable \rightarrow Automatic,$ CoordinatesToolOptions \rightarrow Automatic, DisplayFunction : \Rightarrow \$DisplayFunction, $\texttt{Epilog} \rightarrow \{\}, \texttt{Evaluated} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{EvaluationMonitor} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{Exclusions} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{EvaluationMonitor} \rightarrow \texttt{Automatic} \rightarrow \texttt{Automatic}$ <code>ExclusionsStyle \rightarrow None, Filling \rightarrow None, FillingStyle \rightarrow Automatic, </code> $\texttt{FormatType} \Rightarrow \texttt{TraditionalForm, Frame} \Rightarrow \texttt{False, FrameLabel} \Rightarrow \texttt{None,}$ FrameStyle \rightarrow {}, FrameTicks \rightarrow Automatic, FrameTicksStyle \rightarrow {}, GridLines \rightarrow None, GridLinesStyle \rightarrow {}, ImageMargins \rightarrow 0., ImagePadding \rightarrow All, ImageSize \rightarrow Automatic, $ImageSizeRaw \rightarrow Automatic, LabelStyle \rightarrow \{\}, MaxRecursion \rightarrow Automatic, Mesh \rightarrow None, Automatic, Mesh \rightarrow$ MeshFunctions \rightarrow { $\ddagger1$ &}, MeshShading \rightarrow None, MeshStyle \rightarrow Automatic, Method \rightarrow Automatic, PerformanceGoal :→ \$PerformanceGoal, PlotLabel → None, PlotPoints → Automatic, $PlotRange \rightarrow \{Full, Automatic\}, PlotRangeClipping \rightarrow True, PlotRangePadding \rightarrow Automatic,$ $\texttt{PlotRegion} \rightarrow \texttt{Automatic, PlotStyle} \rightarrow \texttt{Automatic, PreserveImageOptions} \rightarrow \texttt{Automatic,}$ $\texttt{Prolog} \rightarrow$ { }, <code>RegionFunction</code> \rightarrow (<code>True &</code>) , <code>RotateLabel</code> \rightarrow <code>True</code> , Ticks \rightarrow Automatic, TicksStyle \rightarrow {}, WorkingPrecision \rightarrow MachinePrecision}
 - Pro změnu výchozího nastavení některého z parametrů dané funkce musíme použít funkci SetOptions.
 Příklad použití této funkce si ukážeme právě na funkci Plot. Změníme výchozí hodnotu parametru
 GridLines z původní hodnoty "None" a novou hodnotu "Automatic".

```
In[10]:= SetOptions[Plot, GridLines → Automatic]
```

 $\label{eq:outstand} \text{Out[10]=} \ \left\{ \texttt{AlignmentPoint} \rightarrow \texttt{Center}, \ \texttt{AspectRatio} \rightarrow \frac{1}{\texttt{GoldenRatio}} \ \text{,} \ \texttt{Axes} \rightarrow \texttt{True}, \ \texttt{AxesLabel} \rightarrow \texttt{None} \ \text{,} \ \texttt{GoldenRatio} \right\}$ AxesOrigin \rightarrow Automatic, AxesStyle \rightarrow {}, Background \rightarrow None, BaselinePosition \rightarrow Automatic, BaseStyle \rightarrow {}, ClippingStyle \rightarrow None, ColorFunction \rightarrow Automatic, $ColorFunctionScaling \rightarrow True, ColorOutput \rightarrow Automatic, ContentSelectable \rightarrow Automatic,$ CoordinatesToolOptions \rightarrow Automatic, DisplayFunction : \Rightarrow \$DisplayFunction, $\texttt{Epilog} \rightarrow \{\}, \texttt{Evaluated} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{EvaluationMonitor} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{Exclusions} \rightarrow \texttt{EvaluationMonitor} \rightarrow \texttt{Evalua$ <code>ExclusionsStyle \rightarrow None, Filling \rightarrow None, FillingStyle \rightarrow Automatic, </code> $\texttt{FormatType} \Rightarrow \texttt{TraditionalForm, Frame} \Rightarrow \texttt{False, FrameLabel} \Rightarrow \texttt{None, FrameStyle} \Rightarrow \{\}, \texttt{FormatType} \Rightarrow \texttt{False, FrameLabel} \Rightarrow \texttt{None, FrameStyle} \Rightarrow \texttt{False, False, FrameStyle} \Rightarrow \texttt{False, FrameStyle} \Rightarrow \texttt{False, False, F$ $\texttt{FrameTicks} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{FrameTicksStyle} \rightarrow \{\,\}\,, \ \texttt{GridLines} \rightarrow \texttt{Automatic}\,,$ $\texttt{GridLinesStyle} \rightarrow \{\}, \texttt{ImageMargins} \rightarrow \texttt{0., ImagePadding} \rightarrow \texttt{All, ImageSize} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{MageSize} \rightarrow \texttt{Automatic} \rightarrow \texttt{Automatic}$ ImageSizeRaw \rightarrow Automatic, LabelStyle \rightarrow {}, MaxRecursion \rightarrow Automatic, Mesh \rightarrow None, MeshFunctions \rightarrow { $\ddagger1 \&$ }, MeshShading \rightarrow None, MeshStyle \rightarrow Automatic, Method \rightarrow Automatic, PerformanceGoal :-> PerformanceGoal, PlotLabel -> None, PlotPoints -> Automatic, $PlotRange \rightarrow \{Full, Automatic\}, PlotRangeClipping \rightarrow True, PlotRangePadding \rightarrow Automatic,$ $\texttt{PlotRegion} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PlotStyle} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PreserveImageOptions} \rightarrow \texttt{Automatic}, \\ \texttt{PlotRegion} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PlotStyle} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PreserveImageOptions} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PlotStyle} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PlotRegion} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PlotStyle} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{Automatic}, \ \texttt{PlotStyle} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PlotStyle} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{Automatic} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{Automatic} \rightarrow \texttt{Automatic}$ $\texttt{Prolog} \rightarrow \{\}, \texttt{RegionFunction} \rightarrow (\texttt{True \&}), \texttt{RotateLabel} \rightarrow \texttt{True},$ Ticks \rightarrow Automatic, TicksStyle \rightarrow {}, WorkingPrecision \rightarrow MachinePrecision}

• Pokud si necháme vykreslit graf, jeho vzhled bude následující:

In[11]:= Plot [Sin[x], {x, 0, 2Pi}]





In[13]:= SetOptions [Plot, GridLines → None]

```
1
Out[13] =  {AlignmentPoint \rightarrow Center, AspectRatio \rightarrow
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           , Axes \rightarrow True, AxesLabel \rightarrow None,
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        GoldenRatio
                                                                AxesOrigin \rightarrow Automatic, AxesStyle \rightarrow {}, Background \rightarrow None, BaselinePosition \rightarrow Automatic,
                                                                BaseStyle \rightarrow \{\}, ClippingStyle \rightarrow None, ColorFunction \rightarrow Automatic,
                                                                ColorFunctionScaling \rightarrow True, ColorOutput \rightarrow Automatic, ContentSelectable \rightarrow Automatic,
                                                                CoordinatesToolOptions → Automatic, DisplayFunction :→ $DisplayFunction,
                                                                Epilog \rightarrow \{\}, Evaluated \rightarrow Automatic, EvaluationMonitor \rightarrow None, Exclusions \rightarrow Automatic,
                                                                <code>ExclusionsStyle \rightarrow None, Filling \rightarrow None, FillingStyle \rightarrow Automatic,</code>
                                                                \texttt{FormatType} \Rightarrow \texttt{TraditionalForm, Frame} \rightarrow \texttt{False, FrameLabel} \rightarrow \texttt{None},
                                                                \texttt{FrameStyle} \rightarrow \{\}, \texttt{FrameTicks} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{FrameTicksStyle} \rightarrow \{\}, \texttt{GridLines} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{FrameTicksStyle} \rightarrow \{\}, \texttt{GridLines} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{FrameTicksStyle} \rightarrow \{\}, \texttt{GridLines} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{FrameTicksStyle} \rightarrow \{\}, \texttt{FrameTicks} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{FrameTicks} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{FrameTicksStyle} \rightarrow \{\}, \texttt{FrameTicks} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{FrameTicksStyle} \rightarrow \{\}, \texttt{FrameTicks} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{FrameTicks} \rightarrow \texttt{None
                                                                GridLinesStyle \rightarrow {}, ImageMargins \rightarrow 0., ImagePadding \rightarrow All, ImageSize \rightarrow Automatic,
                                                                \texttt{ImageSizeRaw} \rightarrow \texttt{Automatic, LabelStyle} \rightarrow \texttt{\{\}, MaxRecursion} \rightarrow \texttt{Automatic, Mesh} \rightarrow \texttt{None, }
                                                              \texttt{MeshFunctions} \rightarrow \{\texttt{H1 \&}\}, \texttt{MeshShading} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{MeshStyle} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{Method} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{Method}
                                                                \texttt{PerformanceGoal} \Rightarrow \texttt{$PerformanceGoal, PlotLabel} \rightarrow \texttt{None, PlotPoints} \rightarrow \texttt{Automatic,}
                                                              \texttt{PlotRange} \rightarrow \{\texttt{Full}, \texttt{Automatic}\}, \texttt{PlotRangeClipping} \rightarrow \texttt{True}, \texttt{PlotRangePadding} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{PlotRangeClipping} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{PlotRangeClipping} \rightarrow \texttt{True}, \texttt{PlotRangePadding} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{PlotRangeClipping} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{PlotRangePadding} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{PlotRangeClipping} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{PlotRangePadding} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{PlotRangeClipping} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{PlotRangePadding} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{PlotRa
                                                                \texttt{PlotRegion} \rightarrow \texttt{Automatic, PlotStyle} \rightarrow \texttt{Automatic, PreserveImageOptions} \rightarrow \texttt{Automatic,}
                                                              \texttt{Prolog} \rightarrow { }, <code>RegionFunction</code> \rightarrow (<code>True &</code>) , <code>RotateLabel</code> \rightarrow <code>True</code>,
                                                              Ticks \rightarrow Automatic, TicksStyle \rightarrow {}, WorkingPrecision \rightarrow MachinePrecision}
```

• Změny parametrů funkce **Plot** pomocí funkce **SetOptions** platí pro všechny následně vytvořené grafy, chceme-li však změnit parametry jen u určitého grafu, napíšeme tyto změny přímo ve funkci **Plot**.



Příklady:



 $ln[16]:= Plot[Cos[x + 1], \{x, 0, 10\}, Axes \rightarrow \{True, False\}]$



 $\ln[17]:= \text{Graphics}[\text{Circle}], \text{Axes} \rightarrow \text{True}, \text{AxesOrigin} \rightarrow \{0, -1\}]$



• Parametry textu v grafu:

• **PlotLabel** - parametr pro pojmenování grafu:

PlotLabel → None - žádné pojmenování PlotLabel → název_grafu - k pojmenování grafu můžeme použít libovolného výrazu

```
• TextStyle - parametr pro nastavení stylu písma v celém grafu:
                    TextStyle → {"style"} - výběr stylu písma, lze použít předdefinovaných stylů
             • StyleForm - parametr pro nastavení stylu vybraného textu:
                    StyleForm[expr, "style"] - expr je výraz, u kterého nastavujeme předdefinovaný styl
       Příklady:
In[20]:= Plot[Sin[x], {x, 0, 2Pi},
       PlotLabel \rightarrow StyleForm["Graf funkce sin(x)", FontColor \rightarrow Brown],
       TextStyle \rightarrow {FontFamily \rightarrow "Arial", FontSize \rightarrow 11,
          FontColor → RGBColor[1, 0, 0], FontWeight → "Bold"} ]
                         Graf funkce sin(x)
       1.0
       0.5
Out[20]=
                         2
                                 3
                                         4
                                                5
      -0.5
      -1.0
      • Další parametry grafu:
             • Filling - funkce pro vybarvení určité části grafu :
                    Filling → Top - vybarvení oblasti nad křivkou
                    Filling → Bottom - vybarvení oblasti pod křivkou
                    Filling \rightarrow Axis - vybarvení oblasti mezi křivkou a osou x
                    Filling \rightarrow {1 \rightarrow Axis} - pokud je v grafu více křivek, vybarvení se vztahuje na 1. křivku
                    Filling \rightarrow {1 \rightarrow {2}} - vybarví se oblast mezi 1. a 2. křivkou
                    Filling \rightarrow {1 \rightarrow {{2}, Yellow}} - žlutou barvou se vybarví oblast mezi 1. a 2. křivkou
             • ParametricPlot - graf funkce zadané parametricky.

    ListPlot - bodový graf, který odpovídá seznamu zadaných hodnot.

             • BarChart - sloupcový graf, který odpovídá seznamu zadaných hodnot:
                    ChartLegends \rightarrow {"a", "b", "c"} - legenda (a, b, c) ke grafu
                    ChartLabels \rightarrow {"a", "b", "c"} - popisky jednotlivých sloupců v grafu
                    ChartLabels \rightarrow {Placed[{"a", "b", "c"}, Center]} - popisky uprostřed
                    jednotlivých sloupců
                    ChartStyle → {Red, Green, Yellow} - barvy (červená, zelená, žlutá) jednotlivých
                    sloupců v grafu
                    ChartBaseStyle → EdgeForm[Dashed] - ohraničení sloupců v grafu je čárkovaně
                    ChartStyle → EdgeForm[None] - bez ohraničení jednotlivých sloupců v grafu
                    BarSpacing → None - sloupce grafu bez mezer

    PieChart - koláčový graf, který odpovídá seznamu zadaných hodnot:

                     SectorOrigin \rightarrow {Automatic, 1} - graf ve tvaru prstence
```

```
SectorSpacing → {.1, Automatic} - koláčový graf s mezerami mezi jednotlivými výsečemi
```







с

d

Out[25]=

1.3 Grafy funkcí - 3D

• Pro vykreslení grafů funkcí dvou reálných proměnných a ploch je v *Mathematice* zabudována funkce **Plot3D**. Pokusíme se zde vystihnout základní vlastnosti této funkce, vše budeme prezentovat na příslušných příkladech. Mnoho vlastností je analogických s tvorbou grafů funkcí a křivek v rovině.

Příklady:

```
In[26]:= Options[Plot3D]
```

 $\texttt{Out}_{\texttt{26}\texttt{]=}} \quad \{\texttt{AlignmentPoint} \rightarrow \texttt{Center}, \texttt{AspectRatio} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{AutomaticImageSize} \rightarrow \texttt{False}, \texttt{AutomaticImageSize} \rightarrow \texttt{False} \rightarrow$ Axes \rightarrow True, AxesEdge \rightarrow Automatic, AxesLabel \rightarrow None, AxesOrigin \rightarrow Automatic, AxesStyle \rightarrow {}, Background \rightarrow None, BaselinePosition \rightarrow Automatic, BaseStyle \rightarrow {}, BoundaryStyle \rightarrow GrayLevel[0], Boxed \rightarrow True, BoxRatios \rightarrow {1, 1, 0.4}, BoxStyle \rightarrow {}, ClippingStyle \rightarrow Automatic, ColorFunction \rightarrow Automatic, $ColorFunctionScaling \rightarrow True, ColorOutput \rightarrow Automatic, ContentSelectable \rightarrow Automatic,$ ControllerLinking \rightarrow Automatic, ControllerMethod \rightarrow Automatic, $\texttt{ControllerPath} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{CoordinatesToolOptions} \rightarrow \texttt{Automatic}, \\$ $\texttt{DisplayFunction} \Rightarrow \texttt{SDisplayFunction}, \texttt{Epilog} \rightarrow \{\}, \texttt{Evaluated} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{DisplayFunction} \}$ $\texttt{EvaluationMonitor} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{Exclusions} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{ExclusionsStyle} \rightarrow \texttt{None},$ $\texttt{FaceGrids} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{FaceGridsStyle} \rightarrow \{\}, \texttt{Filling} \rightarrow \texttt{None}, \texttt{FillingStyle} \rightarrow \texttt{Opacity[0.5]}, \texttt{FaceGridsStyle} \rightarrow \texttt{Opacity[0.5]}, \texttt{FaceGridsStyl$ $\texttt{FormatType} \Rightarrow \texttt{TraditionalForm, ImageMargins} \rightarrow \texttt{0., ImagePadding} \rightarrow \texttt{All,}$ $ImageSize \rightarrow Automatic, LabelStyle \rightarrow \{\}, Lighting \rightarrow Automatic, MaxRecursion \rightarrow Automatic, MaxRec$ Mesh \rightarrow Automatic, MeshFunctions \rightarrow {#1 &, #2 &}, MeshShading \rightarrow None, MeshStyle \rightarrow Automatic, Method \rightarrow Automatic, NormalsFunction \rightarrow Automatic, PerformanceGoal \Rightarrow \$PerformanceGoal, PlotLabel \rightarrow None, PlotPoints \rightarrow Automatic, $PlotRange \rightarrow {Full, Full, Automatic}, PlotRangePadding \rightarrow Automatic,$ $\texttt{PlotRegion} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PlotStyle} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PreserveImageOptions} \rightarrow \texttt{Automatic}, \ \texttt{PlotStyle} \rightarrow \texttt{$ $Prolog \rightarrow \{\}$, RegionFunction \rightarrow (True &), RotationAction \rightarrow Fit, SphericalRegion \rightarrow False, $\texttt{TextureCoordinateFunction} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{TextureCoordinateScaling} \rightarrow \texttt{Automatic} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{Te$ $\texttt{Ticks} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{TicksStyle} \rightarrow \{\}, \texttt{ViewAngle} \rightarrow \texttt{Automatic}, \texttt{ViewCenter} \rightarrow \texttt{Au$ ViewMatrix \rightarrow Automatic, ViewPoint \rightarrow {1.3, -2.4, 2.}, ViewRange \rightarrow All, ViewVector \rightarrow Automatic, ViewVertical \rightarrow {0, 0, 1}, WorkingPrecision \rightarrow MachinePrecision}

 $Plot3D\left\{ \left\{ \textit{function}_1 \ , \ \textit{function}_2 \right\}, \left\{ \textit{var}_1 \ , \ \textit{min} \ , \ \textit{max} \right\}, \left\{ \textit{var}_2 \ , \ \textit{min} \ , \ \textit{max} \right\} \right\}$



 $ln[27]:= Plot3D[sin[x + y^2], \{x, -3, 3\}, \{y, -2, 2\}]$





4

1.4 Příkazy Manipulate a Animate

- Příkaz Manipulate vytváří interaktivní objekty.
- S využitím posuvného jezdce lze interaktivně měnit parametry zkoumané funce.

Příklady:

In[32]:= Manipulate[Plot[Sin[nx], {x, 0, 2 Pi}], {n, 1, 20}]





 $\label{eq:lin} $$ \ln[34]:= Manipulate[Plot[Sin[n1x] + Sin[n2x], \{x, 0, 2Pi\}, Filling \rightarrow filling, PlotRange \rightarrow 2], $$ \{n1, 1, 20\}, \{n2, 1, 20\}, $$ \end{tabular} $$$





• Příkaz Animate umožňuje spojitě měnit parametry zkoumané funkce.

Příklady:

 $\label{eq:lin_state} \end{tabular} $$ \end{tabular} $$$





$$\label{eq:ling} \begin{split} &\ln[36] = \mbox{Animate[Plot3D[Sin[x+a] Sin[y+b], {x, 0, 2Pi}, {y, 0, 2Pi}, PlotRange \rightarrow 1], $$$$ {a, 0, Pi}, {b, 0, Pi}, AnimationRunning \rightarrow False] \end{split}$$

2 Diferenciální počet funkce jedné proměnné

2.1 Reálná funkce reálné proměnné

2.1.1 Definice proměnné a práce s proměnnými

• Proměnnou definujeme pomocí syntaxe: název_proměnné = zvolená_hodnota.

Příklady:

ln[37]:= x = 15

Out[37]= 15

Nyní máme v proměnné x uloženu hodnotu 15. Proveď me výpočet výrazu x², za proměnnou x je automaticky dosazena její hodnota.

In[38]:= x^2

Out[38]= 225

• Další definování proměnné se stejným názvem (v našem případě x) způsobí přepsání předchozí hodnoty.

In[39]:= x = 5 + c

Out[39]= 5 + C

• Tato nová hodnota proměnné x se pak stává platnou pro další požití dané proměnné.

In[40]:= x^2

 $Out[40] = (5 + c)^2$

 Tento výsledek lze vypsat i v jiném tvaru. V horním řádku zvolíme Cell → Convert To → TraditionalForm (nebo klávesy Shift+Ctrl+T).

In[41]:= **x**²

 $Out[41] = (c + 5)^2$

• Pro vymazání definice proměnné použijeme symbol **tečka**. Proměnné již nebude přiřazena žádná hodnota a bude vystupovat pouze jako symbol.

ln[42]:= **x** = .

• V následujícím výrazu pak nebude přiřazena x žádná hodnota

In[43]:= x - 5 + 10 x

Out[43] = -5 + 11 x

2.1.2 Definice funkce

- Kromě toho, že Mathematica obsahuje mnoho integrovaných funkcí, umožňuje uživateli také definování vlastních funkcí.
- Uvedeme si příklad, který definuje funkci f proměnné x. Při definici se používá přiřazovacího symbolu :=. Za tímto symbolem pak následuje vyjádření samotné funkce.

name var _ := expr

- Podtržítko za proměnnou v definici funkce nesmíme zapomenout.
- Funkci pak voláme jejím názvem a argumentem v hranatých závorkách. Argumentem funkce může být číslo nebo jakýkoliv výraz.

	Příklady:
In[44]:=	f[y_] := y^2
In[45]:=	f[a+5]
Out[45]=	$(5 + a)^2$
In[46]:=	f[4]
Out[46]=	16
In[47]:=	f[3y+y^2]
Out[47]=	$\left(3 \mathbf{y} + \mathbf{y}^2\right)^2$
	• Pro zobrazení definice námi vytvořené funkce lze využit syntaxe ?název_funkce.
In[48]:=	?f

Global`f $f[y_] := y^2$

• Pro vymazání námi vytvořené funkce využijeme výrazu **Clear[název_funkce]**.

In[49]:= Clear[f]



2.2.1 Limita funkce v bodě

• Obecný předpis pro limitu funkce f(x) v bodě x_0 : Limit [f[x], $x \rightarrow x_0$].

Příklady:







2.2.2 Limita funkce v bodě - úlohy

• Příklady k procvičení - vypočítejte limity a zobrazte grafy příslušných funkcí na daných intervalech:

a)	$\lim_{x\to\infty}\frac{1}{x}$	$\lim_{x \to -\infty} \frac{1}{x}$	(-7, 7)
b)	$\lim_{x \to \infty} \left(1 + \frac{1}{x}\right)^x$	$\lim_{x\to 0} (1+x)^{\frac{1}{x}}$	(1, 100), (-0.8, 1)
c)	$\lim_{x \to 0} \frac{\log(1+x)}{x}$		(-0.9, 0.3)
d)	$\lim_{x \to 0} \frac{x^2 - 9}{x^2 - 7x + 12}$	$\lim_{x \to \infty} \frac{x^2 - 9}{x^2 - 7x + 12}$	(-20, 1), (10, 200)
e)	$\lim_{x \to -\frac{\pi}{2}} \frac{\sin(x)}{\left(x + \frac{\pi}{2}\right)^2}$		(-15, 15)
f)	$\lim_{x \to 0} \frac{x + \ln(1+x)}{2x - \ln(1+x)}$	(-0.	.2, 5)

2.2.3 Limita funkce v bodě - řešení







2.2.4 Jednostranné limity funkce

- Obecný předpis pro jednostrannou limitu funkce f(x) v bodě x_0 : Limit[f[x], $x \rightarrow x_0$, Direction $\rightarrow \pm 1$].
- Jak je vidět, v předpisu se vyskytuje parametr **Direction**. Tento parametr nabývá pouze dvou hodnot, v závislosti na typu jednostranné limity. Pro limitu zleva nabývá hodnoty **1** a pro limitu zprava hodnoty **-1**.



2.2.5 Jednostranné limity funkce - úlohy

• Příklady k procvičení - vypočítejte limity a zobrazte grafy příslušných funkcí na daných intervalech:

a)
$$\lim_{x \to 1^{+}} \frac{x+1}{x-1} \qquad \lim_{x \to 1^{-}} \frac{x+1}{x-1} \qquad (-1, 3)$$

b)
$$\lim_{x \to 1^{-}} \operatorname{arctg}\left(\frac{1}{1-x}\right) \lim_{x \to 1^{+}} \operatorname{arctg}\left(\frac{1}{1-x}\right) \qquad (-20, 20)$$

c)
$$\lim_{x \to 0^{-}} \frac{1}{1+e^{\frac{1}{x}}} \qquad \lim_{x \to 0^{+}} \frac{1}{1+e^{\frac{1}{x}}} \qquad (-5, -5)$$

2.2.6 Jednostranné limity funkce - řešení

5)

a) $\ln[71]:= \operatorname{Limit}\left[\frac{(\mathbf{x}+1)}{(\mathbf{x}-1)}, \mathbf{x} \to 1, \operatorname{Direction} \to 1\right]$ Out[71]= $-\infty$ $\ln[72]:= \operatorname{Limit}\left[\frac{(\mathbf{x}+1)}{(\mathbf{x}-1)}, \mathbf{x} \to 1, \operatorname{Direction} \to -1\right]$







2.3 Derivace funkce

2.3.1 Výpočet derivace funkce

• V prostředí Mathematica je možno derivaci zadávat více způsoby. Podívejme se nyní na tyto možnosti:

```
• pomocí symbolu \partial_{|var|} expr nebo funkce D[expr], var], například \partial_x Sin[x] nebo D[Sin[x], x]
```

derivace n-tého řádu se určí pomocí předpisu: D[f, {x, n}]

o pomocí funkce Derivative

- derivace prvního řádu se určí pomocí předpisu: Derivative[1][funkce][x]
- derivace n-tého řádu se určí pomocí předpisu: Derivative[n][funkce][x]
- · zde však nejdříve musíme definovat funkci, kterou chceme derivovat,
 - např. **funkce[x_]:=x^2**, pak již můžeme použít

Derivative[1][funkce][x]

pozn.: číslo v první závorce za příkazem Derivative znamená řád derivace.

o pomocí apostrofu f'[x]

- derivace vyšších řádů se určí například pomocí předpisu: f'''[x]
 pozn.: kolik apostrofů, tolikátá derivace se bude počítat,
 - pozor neplatí zde tento zápis $f^{(n)}$ jako derivace n-tá řádu
- platí zde to samé jako v předchzím bodě, nejdříve definujeme funkci a pak ji zderivujeme, tzn.
 derivovana_funkce[x_]:= x^3+x
 derivovana_funkce'[x]

o derivace v daném bodě - využijeme funkce Derivative, místo proměnné, podle které derivujeme, napíšeme hodnotu. Případně lze využít zápis D[f, {x, n}] /. x → x₀

Příklady:

```
\ln[80] := \partial_{\mathbf{x}} (\mathbf{x}^{4} - 3 \mathbf{x}^{2} + 10)
Out[80] = -6 x + 4 x^3
In[81]:= D[Sin[x] ^10, {x, 4}]
Out[81]= 5040 \cos[x]^4 \sin[x]^6 - 4680 \cos[x]^2 \sin[x]^8 + 280 \sin[x]^{10}
\ln[82] := D[Sin[xy] / (x^{2} + y^{2}), x, y]
            \frac{2\,x^{2}\,\text{Cos}\,[x\,y]}{\left(x^{2}+y^{2}\right)^{2}} - \frac{2\,y^{2}\,\text{Cos}\,[x\,y]}{\left(x^{2}+y^{2}\right)^{2}} + \frac{\text{Cos}\,[x\,y]}{x^{2}+y^{2}} + \frac{8\,x\,y\,\text{Sin}\,[x\,y]}{\left(x^{2}+y^{2}\right)^{3}} - \frac{x\,y\,\text{Sin}\,[x\,y]}{x^{2}+y^{2}}
Out[82]= -
\ln[83] := f1[x_] := x^{4} - 3x^{2} + 10;
         Derivative[2][f1][x]
Out[84] = -6 + 12 x^2
In[85]:= f2[x_] := x^4 - 3x^2 + 10;
         f2'[x]
Out[86]= -6 x + 4 x^3
In[87]:= fce[x_] := 3 x^2 - 4 x;
          Derivative[1][fce][3]
Out[88]= 14
```

$$\ln[89]:= D[3 x^2 - 4 x, x] / \cdot x \rightarrow 3$$

Out[89]= 14

2.3.2 Derivace funkce - úlohy

- **a**) Určete derivaci 1. řádu funkce $f_1(x) = \operatorname{arctg} x$.
- **b**) Určete derivaci 1. řádu funkce $f_2(x) = \operatorname{arccosh} x$.
- **c**) Určete derivaci 1. řádu funkce $f_3(x) = \arcsin \frac{1-x^2}{1+x^2}$ obecně a poté v bodě $x_0 = 1$.
- **d**) Určete derivaci 1. řádu funkce $f_4(x) = \frac{\ln(\cos x)}{\ln x}$.
- e) Určete derivaci 1. řádu funkce $f_5(x) = (1 + x)\sqrt{2 + x^2}\sqrt{3 + x^3}$ obecně a poté v bodě $x_0 = 0$.
- **f**) Určete derivaci 1. řádu funkce $f_6 = e^x + e^{e^x} + e^{e^{e^x}}$.
- g) Určete derivaci 1. řádu funkce $f_7 = e^x (1 + \cot \frac{x}{2})$ obecně a poté v bodě $x_0 = \pi$.
- h) Určete derivace 6. a 7. řádu funkce $f_8 = x (2x 1)^2 (x + 3)^3$.
- **ch**) Určete derivaci 3. řádu funkce $f_9 = \frac{1+x}{\sqrt{1-x}}$ obecně a poté v bodě $x_0 = -5$.
- i) Určete derivaci 2. řádu funkce $f_{10} = \sin^2 x \cdot \ln x$.
- **j**) Určete derivaci 3. řádu funkce $f_{11} = \frac{\cos 3x}{\sqrt[3]{1-3x}}$.

2.3.3 Derivace funkce - řešení

a) $ln[90] = f_{1}[x_{-}] := \operatorname{ArcTan}[x]; f_{1}'[x]$ $Out[90] = \frac{1}{1 + x^{2}}$ b) $ln[91] = f_{2}[x_{-}] := \operatorname{ArcCosh}[x]; D[f_{2}[x], x]$ $Out[91] = \frac{1}{\sqrt{-1 + x} \sqrt{1 + x}}$ c) $ln[92] = f_{3}[x_{-}] := \operatorname{ArcSin}[(1 - x^{2}) / (1 + x^{2})]; \operatorname{Derivative}[1][f_{3}][x]$ $Out[92] = \frac{-\frac{2 x (1 - x^{2})}{(1 + x^{2})^{2}} - \frac{2 x}{1 + x^{2}}}{\sqrt{1 - \frac{(1 - x^{2})^{2}}{(1 + x^{2})^{2}}}}$

In[93]:= Simplify[Derivative[1][f₃][x]]

Out[93]=
$$-\frac{2\sqrt{\frac{x^2}{(1+x^2)^2}}}{x}$$

In[94]:= **Derivative[1][f_3][1]**
Out[94]= -1
d)
In[95]:= **f_4[x_]:= Log[Cos[x]] / Log[x]; f_4'[x]**

 $Out[95] = -\frac{Log[Cos[x]]}{x Log[x]^2} - \frac{Tan[x]}{Log[x]}$

Pozn.: funkce Log[x] má v programu *Mathematica* význam přirozeného logaritmu, pokud chceme zadat logaritmickou funkci o základu *a*, je třeba použít zápis Log[a,x].

e)

```
\ln[96]:= \mathbf{f}_{5}[\mathbf{x}_{1}] := (1 + \mathbf{x}) \sqrt{2 + \mathbf{x}^{2}} \sqrt[3]{3 + \mathbf{x}^{3}}; \mathbf{f}_{5}'[\mathbf{x}]
 \text{Out[96]=} \quad \frac{x^2 (1 + x) \sqrt{2 + x^2}}{\left(3 + x^3\right)^{2/3}} + \frac{x (1 + x) (3 + x^3)^{1/3}}{\sqrt{2 + x^2}} + \sqrt{2 + x^2} (3 + x^3)^{1/3} 
   In[97]:= f<sub>5</sub> '[0]
 Out[97]= \sqrt{2} 3^{1/3}
   ln[98]:= N[f<sub>5</sub>'[0]]
 Out[98]= 2.03965
                f)
   \ln[99]:= f_6[x_] := e^x + e^{e^x} + e^{e^{e^x}}; Derivative[1][f_6][x]
 \mathsf{Out}[99] = \mathbb{e}^{x} + \mathbb{e}^{\mathbb{e}^{x} + x} + \mathbb{e}^{\mathbb{e}^{e^{x}} + \mathbb{e}^{x} + x}
                g)
 \ln[100] = \mathbf{f}_{7}[\mathbf{x}] := \mathbf{e}^{\mathbf{x}} \left( \mathbf{1} + \operatorname{Cot}\left[\frac{\mathbf{x}}{2}\right] \right); \ \mathsf{D}[\mathbf{f}_{7}[\mathbf{x}], \mathbf{x}]
\mathsf{Out}[\mathsf{100}]= \mathbb{e}^{\mathbf{x}} \left( \mathsf{1} + \mathsf{Cot}\left[\frac{\mathbf{x}}{2}\right] \right) - \frac{1}{2} \mathbb{e}^{\mathbf{x}} \mathsf{Csc}\left[\frac{\mathbf{x}}{2}\right]^{2}
 \ln[101] := \mathbf{D}[\mathbf{f}_7[\mathbf{x}], \mathbf{x}] / \cdot \mathbf{x} \rightarrow \pi
Out[101]= \frac{e^{\pi}}{2}
                h)
 \ln[102] = f_8[x_] := x (2x-1)^2 (x+3)^3; D[f_8[x], \{x, 6\}]
Out[102]= 2880
 In[103]:= Derivative[7][f<sub>8</sub>][x]
Out[103]= 0
                ch)
 \ln[104] = f_9[x_] := (1 + x) / Sqrt[1 - x]; Derivative[3][f_9][x]
\text{Out[104]=} \quad \frac{9}{4 \ (1-x)^{5/2}} + \frac{15 \ (1+x)}{8 \ (1-x)^{7/2}}
 In[105]:= Derivative[3][f<sub>9</sub>][-5]
```

Out[105]=	$\frac{1}{36\sqrt{6}}$			
	i)			
In[106]:=	f ₁₀ [x_] := Si	$n[x]^2 Log[x];$	$D[f_{10}[x], \{x,$	2}]
Out[106]=	$\frac{4 \operatorname{Cos}[x] \operatorname{Sin}[x]}{x}$	$\frac{x]}{x^2} - \frac{\sin[x]^2}{x^2}$	+ Log [x] (2 Co	$s[x]^2 - 2 \sin[x]^2$
	j)			
In[107]:=	$\mathbf{f}_{11}[\mathbf{x}] := \frac{\mathbf{Co}}{\sqrt[3]{2}}$	$\frac{1-3x}{1-3x}; f_{11}$	''[x]	
Out[107]=	$\frac{28 \cos[3x]}{(1-3x)^{10/3}} -$	$\frac{27 \cos [3 x]}{(1 - 3 x)^{4/3}} -$	$\frac{36 \sin[3x]}{(1-3x)^{7/3}} +$	$\frac{27 \sin[3x]}{(1-3x)^{1/3}}$

2.4 Diferenciál funkce

- V prostředí *Mathematica* lze diferenciál funkce df určit pomocí předpisu Dt[f].
- Diferenciál funkce $\frac{df}{dx}$ lze určit pomocí předpisu Dt[f,x].
- Násobný diferenciál funkce lze určit pomocí předpisu Dt[f,{x,n}].

Příklady:

```
In[108]:= Dt[3x+4]
```

```
Out[108]= 3 Dt [x]
```

```
In[109]:= Dt[3x+4, x]
```

```
Out[109]= 3
```

```
In[110]:= Simplify[Dt[2x^2 - 3x + 4]]
```

```
Out[110] = (-3 + 4x) Dt[x]
```

```
ln[111] = Dt[ax, Constants \rightarrow a]
```

```
Out[111]= a Dt[x, Constants \rightarrow \{a\}]
```

• Pozn.: pokud bychom nedefinovali konstantu *a* pomocí parametru **Constants**, *Mathematica* by s touto konstantou pracovala jako s proměnnou závislou na *x*, tj. a = a(x).

```
In[112]:= Dt[ax]
```

```
Out[112]= x Dt[a] + a Dt[x]
n[113]= Dt[ax^2+bx+c, Constants → {a, b, c}]
Out[113]= b Dt[x, Constants → {a, b, c}] + 2 a x Dt[x, Constants → {a, b, c}]
```

3 Diferenciální počet funkce dvou a více proměnných

3.1 Reálná funkce více reálných proměnných

- Pro zopakování uveďme, že reálnou funkci jedné reálné proměnné definujeme jako:
 name [var _] := expr
- Podobně budeme postupovat i u reálné funkce více proměnných, zápis bude vypadat takto:
 funkce [promenna₁] ;= výraz

Příklady:

```
ln[114]:= \mathbf{f}[\mathbf{x}_{,}, \mathbf{y}_{]} := (\mathbf{x} - 2\mathbf{y})^{2}
ln[115]:= \mathbf{f}[3, -1]
Out[115]:= 25
ln[116]:= \mathbf{f}[\mathbf{x}_{,}, \mathbf{y}_{,}, \mathbf{z}_{,}, \mathbf{w}_{,}, \mathbf{q}_{]} := \mathbf{x}^{y} + \mathbf{z} / \mathbf{w} - \mathbf{q}
ln[117]:= \mathbf{f}[2, 3, 4, 2, 7]
Out[117]:= 3
```

3.2 Parciální derivace prvního a vyšších řádů

3.2.1 Výpočet parciálních derivací

K výpočtu parciálních derivací používáme stejných funkcí jako v případě derivace reálné funkce jedné proměnné. Podívejme se nyní na obecný zápis těchto funkcí:

 $\circ \partial_x$ funkce nebo D[funkce, x] určí parciální derivaci funkce podle proměnné x

```
• D[funkce,{x, n}] nebo Derivative[n][funkce][x] určí parciální derivaci n-tého řádu funkce podle proměnné x
```

Příklady:

```
 \begin{aligned} &\ln[118]:= \partial_{z} (x^{3} - 12 z^{4} y^{3}) \\ &Out[118]= -48 y^{3} z^{3} \\ &\ln[119]:= D[x^{3} - 12 z^{4} y^{3}, y] \\ &Out[119]= -36 y^{2} z^{4} \\ &\ln[120]:= Fz[z_{-}] := x^{3} - 12 z^{4} y^{3}; Derivative[3][Fz][z] \\ &Out[120]= -288 y^{3} z \\ &\ln[121]:= \partial_{x,x} (x^{2} + y^{2}) \\ &Out[121]:= 2 y^{2} \\ &\ln[122]:= D[x^{2} + y^{2}, x, y, x] \\ &Out[122]= 4 y \\ &\ln[123]:= D[x^{2} + y^{2}, \{x, 2\}, \{y, 2\}] \end{aligned}
```

Out[123]= 4

$\ln[124]:= D[x^{2} + y^{2}, x] / . x \rightarrow 2$

 $Out[124] = 4 y^2$

3.2.2 Parciální derivace - úlohy

- **a**) Určete obě parciální derivace 1. řádu funkce $g_1(x, y) = 3x^2 y + \sin x y^2$.
- **b**) Určete obě parciální derivace 1. řádu funkce $g_2(x, y) = \sqrt[3]{x} + y^2$ nejprve obecně a potom v bodě [1,5].
- c) Určete obě parciální derivaci 2. řádu funkce $g_3(x, y) = 2 e^{-(x^2+y^2)}$ podle proměnné y.
- **d**) Určete všechny parciální derivace 2. řádu funkce $g_4(x, y) = \frac{\ln \frac{x}{y}}{x^2 y^2}$ nejprve obecně a potom v bodě [2,4].
- e) Určete všechny parciální derivace až do 3. řádu funkce $g_5(x, y) = x y + x^2 + 2xy + y^2 + x^3 3x^2y y^3 + x^4 4x^2y^2$

3.2.3 Parciální derivace - řešení

```
a)
```

```
\ln[125]:= g_1[x_, y_] := 3 x^2 y + Sin[x y^2];
 ln[126] = \partial_x g_1 [x, y]
Out[126]= 6 \times y + y^2 \cos \left[ \times y^2 \right]
 ln[127] = \partial_y g_1[x, y]
Out[127]= 3 x^{2} + 2 x y \cos[x y^{2}]
          b)
 \ln[128]:= g_2[x_, y_] := \sqrt[3]{x} + y^2;
ln[129]:= D[g_2[x, y], x]
Out[129]= \frac{1}{3 x^{2/3}}
\ln[130]:= D[g_2[x, y], x] /. \{x \to 1, y \to 5\}
ln[131] = D[g_2[x, y], y]
Out[131]= 2 y
ln[132]:= D[g_2[x, y], y] /. \{x \to 1, y \to 5\}
Out[132]= 10
          c)
 \ln[133] = g_3[x_, y_] := 2 e^{-(x^2+y^2)};
 ln[134] = D[g_3[x, y], \{y, 2\}]
\text{Out}[134] = 2 \left( -2 e^{-x^2 - y^2} + 4 e^{-x^2 - y^2} y^2 \right)
 In[135]:= Simplify[%]
```

Out[135]= $e^{-x^2-y^2}(-4+8y^2)$ d) $\ln[136] := g_4 [x_, y_] := \frac{\text{Log} \left[\frac{x}{y}\right]}{x^2 - v^2};$ $ln[137] = D[g_4[x, y], x, x]$ $\text{Out[137]=} -\frac{4}{\left(x^2-y^2\right)^2} - \frac{1}{x^2\left(x^2-y^2\right)} + \frac{8x^2 \text{Log}\left[\frac{x}{y}\right]}{\left(x^2-y^2\right)^3} - \frac{2 \text{Log}\left[\frac{x}{y}\right]}{\left(x^2-y^2\right)^2}$ $ln[138]:= D[g_4[x, y], x, x] /. \{x \to 2, y \to 4\}$ $Out[138] = -\frac{1}{144} + \frac{7 \text{ Log [2]}}{216}$ In[139]:= **N[%]** Out[139]= 0.0155187 ln[140]:= D[g₄[x, y], y, y] $Out[140] = -\frac{4}{(x^2 - y^2)^2} + \frac{1}{y^2 (x^2 - y^2)} + \frac{8 y^2 Log\left[\frac{x}{y}\right]}{(x^2 - y^2)^3} + \frac{2 Log\left[\frac{x}{y}\right]}{(x^2 - y^2)^2}$ $\ln[141]:= D[g_4[x, y], y, y] /. \{x \to 2, y \to 4\}$ $Out[141] = -\frac{19}{576} + \frac{13 \text{ Log [2]}}{216}$ ln[142]:= **N[%]** Out[142]= 0.00873108 ln[143]:= D[g₄[x, y], x, y] $Out[143]= \frac{2 x}{y (x^2 - y^2)^2} + \frac{2 y}{x (x^2 - y^2)^2} - \frac{8 x y Log\left[\frac{x}{y}\right]}{(x^2 - y^2)^3}$ $\ln[144]:= D[g_4[x, y], x, y] /. \{x \to 2, y \to 4\}$ $Out[144] = \frac{5}{144} - \frac{Log[2]}{27}$ ln[145]:= **N[%]** Out[145]= 0.0090501 e) $\ln[146]:= g_5[x_, y_] := x - y + x^2 + 2xy + y^2 + x^3 - 3x^2y - y^3 + x^4 - 4x^2y^2;$ $ln[147]:= \partial_{x}g_{5}[x, y]$ Out[147]= $1 + 2x + 3x^2 + 4x^3 + 2y - 6xy - 8xy^2$ $\ln[148] := \partial_y g_5[x, y]$ $Out[148] = -1 + 2 x - 3 x^{2} + 2 y - 8 x^{2} y - 3 y^{2}$ $\ln[149] := \partial_{\mathbf{x},\mathbf{x}} \mathbf{g}_5[\mathbf{x},\mathbf{y}]$ Out[149]= $2 + 6 x + 12 x^2 - 6 y - 8 y^2$ In[150]:= $\partial_{y,y}g_5[x, y]$ Out[150]= $2 - 8 x^2 - 6 y$

 $ln[151]:= \partial_{x,y}g_{5}[x, y]$ Out[151]:= 2 - 6 x - 16 x y $ln[152]:= \partial_{x,x,x}g_{5}[x, y]$ Out[152]:= 6 + 24 x $ln[153]:= \partial_{y,y,y}g_{5}[x, y]$ Out[153]:= -6 $ln[154]:= \partial_{x,x,y}g_{5}[x, y]$ Out[154]:= -6 - 16 y $ln[155]:= \partial_{x,y,y}g_{5}[x, y]$ Out[155]:= -16 x

3.3 Totální diferenciál prvního a vyšších řádů

- K určení totálního diferenciálu pomocí programu Mathematica slouží funkce Dt.
- Syntaxe této funkce vypadá následovně:
 - Dt[funkce] najde totální diferenciál funkce.
 - **Dt[funkce,x]** zobrazí úplnou derivaci funkce podle proměnné *x*.
 - $\circ Dt[funkce, \{x, n\}]$ zobrazí *n*-tou úplnou derivaci podle *x*.
- Pomocí parametru Constans můžeme definovat různé konstanty vyskytující se ve výrazu.

Příklady:

```
In[156]:= Dt [xy]
Out[156]= y Dt[x] + x Dt[y]
In[157]:= Dt[xy, x]
Out[157]= y + x Dt[y, x]
ln[158] = Dt[axy, x, Constants \rightarrow a]
\texttt{Out[158]= a y + a x Dt[y, x, Constants \rightarrow \{a\}]}
\ln[159]:= Dt[ax + by, x, Constants \rightarrow \{a, b\}]
\texttt{Out[159]= a + b Dt[y, x, Constants \rightarrow \{a, b\}]}
ln[160]:= Dt[x^3, {x, 2}]
Out[160]= 6 x
ln[161] = Dt[x^3y, \{x, 2\}]
\text{Out[161]= } 6 x y + 6 x^2 \text{ Dt } [y, x] + x^3 \text{ Dt } [y, \{x, 2\}]
ln[162]:= Dt[x^3y, x, y]
Out[162]= 3x^{2} + 6xyDt[x, y] + 3x^{2}Dt[x, y]Dt[y, x]
ln[163] = Dt[x^3y, x, y, Constants \rightarrow x]
Out[163] = 3 x^2
ln[164]:= Dt[x^3y, x, y, Constants \rightarrow y]
Out[164]= 3x^2 + 6xyDt[x, y, Constants \rightarrow \{y\}]
```

3.4 Lokální a globální extrémy funkcí

3.4.1 Lokální extrémy

• K určení lokálních extrémů se využívají funkce FindMinimum a FindMaximum:

Zadáme-li pouze FindMinimum[funkce,x] nebo FindMaximum[funkce,x], získáme na výstupu lokální extrém automaticky zvolený systémem *Mathematica*.
Jestliže hledáme lokální extrém v intervalu, jehož dolní mez je x₀, potom nám zadání

FindMinimum[funkce, {x, x₀}] nebo **FindMaximum[funkce, {x, x₀}]** určí lokální minimum nebo lokální maximum, které je nejblíže bodu x_0 .

• Lokální extrémi lze hledat také s ohledem na nějakou omezující podmínku pro hodnoty proměnné x:

- FindMinimum[{funkce,podminky}, {x,x₀}]
- nebo FindMaximum[{funkce,podminky}, $\{x, x_0\}$].
- \circ Analogicky postupujeme u funkcí více proměnných, například
- FindMinimum[{funkce,podminky}, { $\{x, x_0\}, \{y, y_0\}, \{z, z_0\}, \dots$ }].

Příklady:

```
In[165]:= FindMinimum[x Sin[x], x]
\mathsf{Out}[\mathsf{165}]= \left\{ 2.25906 \times 10^{-22} \text{,} \left\{ x \to 1.50302 \times 10^{-11} \right\} \right\}
ln[166] = Plot[x Sin[x], \{x, 0, 8\pi\}]
           20
           10
Out[166]=
                                                                            20
                                                             15
                                             10
          -10
          -20
In[167]:= FindMinimum[x Sin[x], {x, 10}]
\texttt{Out[167]= \{-11.0407, \{x \rightarrow \texttt{11.0855}\}} \}
In[168]:= FindMaximum[x Sin[x], {x, 10}]
\text{Out[168]}= \ \{\texttt{7.91673}, \ \{\texttt{x} \rightarrow \texttt{7.97867}\} \}
\ln[169] = FindMinimum[{x Sin[x], 10 \le x \le 15}, {x, 13}]
\text{Out[169]=} \{-11.0407, \{x \rightarrow 11.0855\}\}
\ln[170] = FindMaximum[{x Sin[x], 10 \le x \le 15}, {x, 13}]
\texttt{Out[170]= \{14.1724, \{x \rightarrow 14.2074\}} \}
In[171]:= FindMinimum[Sin[x]<sup>2</sup> Sin[y], {{x, 1}, {y, -2}}
Out[171]= \{-1., \{x \rightarrow 1.5708, y \rightarrow -1.5708\}\}
In[172]:= FindMaximum[Sin[x] Sin[y], {{x, 2}, {y, 2}}]
\text{Out}[172]= \{1., \{x \rightarrow 1.5708, y \rightarrow 1.5708\}\}
```

3.4.1 Globální extrémy

• Globální extrémy získáme pomocí funkcí Minimize a Maximize:

• Pro funkce jedné proměnné: Minimize[funkce,x] nebo Maximize[funkce,x].

• Pro funkce více proměnných: Minimize[funkce, {x,y,z,...}]

nebo Maximize[funkce,{x,y,z,...}].

• Případně s ohledem na nějakou omezující podmínku, například interval nebo množina:

Minimize[{funkce,podminky},x] nebo Maximize[{funkce,podminky},x].

Příklady:

a) Určete globální minimum kvadratické funkce $y = 2x^2 - 5x + 2$. Jaký výsledek ukáže *Mathematica*, zadáme-li kvadratickou funkci obecně $y = ax^2 + bx + c$?

Řešení:

 $\ln[173] = Minimize [2x^2 - 5x + 2, x]$

Out[173]=
$$\left\{-\frac{9}{8}, \left\{\mathbf{x} \rightarrow \frac{5}{4}\right\}\right\}$$

 $\ln[174] = \text{Minimize} \left[\mathbf{a} \mathbf{x}^2 + \mathbf{b} \mathbf{x} + \mathbf{c}, \mathbf{x} \right]$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{-b^{2}+4\,a\,c}{4\,a} & (b>0\,\&\&\,a>0) \mid \mid (b<0\,\&\&\,a>0) \quad , \\ -\infty & \text{True} \end{array} \right.$$

$$\left\{ x \rightarrow \left\{ \begin{array}{l} 0 & (b=0\,\&\&\,a=0) \mid \mid (b=0\,\&\&\,a>0) \\ -\frac{b}{2\,a} & (b>0\,\&\&\,a>0) \mid \mid (b<0\,\&\&\,a>0) \end{array} \right\} \right\}$$

$$\left\{ \text{Indeterminate True} \right\}$$

(b = 0 & a = 0) | | (b = 0 & a > 0)

b) Jaké je globální minimum funkce $f(x, y) = x^2 + 2y^2 + 2x + 8y + 5$?

Řešení:

$$\ln[175] = \text{Minimize} \left[x^2 + 2y^2 + 2x + 8y + 5, \{x, y\} \right]$$

 $\text{Out[175]=} \left\{-4, \left\{x \rightarrow -1, y \rightarrow -2\right\}\right\}$

c) Najděte globální maximum funkce f(x, y) = 2x + 3y na kruhu $x^2 + y^2 \le 1$.

Řešení:

$$ln[176]:= Maximize[\{2x + 3y, x^2 + y^2 \le 1\}, \{x, y\}]$$

 $\text{Out[176]=} \left\{ \sqrt{13} \text{ , } \left\{ x \rightarrow \frac{1}{2} \left(-\frac{9}{\sqrt{13}} + \sqrt{13} \right) \text{ , } y \rightarrow \frac{3}{\sqrt{13}} \right\} \right\}$

4 Integrální počet funkce jedné proměnné

```
4.1 Neurčitý integrál
```

4.1.1 Výpočet neurčitého integrálu

• Pro výpočet neurčitého integrálu v prostředí *Mathematica* můžeme využít funkce **Integrate** nebo symbolického zápisu nacházejícího se v nástrojové paletě:

• syntaxe funkce Integrate vypadá následovně: Integrate [expr , var]

• symbolický zápis integrace lze zadat z palet: fexpr d var

o integrační konstanta konstanta není v systému Mathematica u výsledků uváděna, na serveru
 Wolfram|Alpha ji však nalezneme (viz ukázka v kapitole 1.1)

Příklady:

```
\ln[177] := \int \mathbf{x}^{2} \, d\mathbf{x}
Out[177] = \frac{x^{3}}{3}
\ln[178] := \int (\mathbf{x}^{3} - 2\mathbf{x} \, \mathbf{y}) \, d\mathbf{x}
Out[178] = \frac{x^{4}}{4} - x^{2} \, \mathbf{y}
\ln[179] := \text{Integrate} [\mathbf{x}^{2} , \mathbf{x}]
Out[179] = \frac{x^{3}}{3}
\ln[180] := \text{Integrate} [\mathbf{x}^{3} - 2\mathbf{x} \, \mathbf{y}, \mathbf{x}]
Out[180] = \frac{x^{4}}{4} - x^{2} \, \mathbf{y}
\ln[181] := \text{Integrate} [\mathbf{x}^{3} - 2\mathbf{x} \, \mathbf{y} + \mathbf{y}^{4} \mathbf{x}, \mathbf{x}]
Out[181] = \frac{x^{4}}{4} - x^{2} \, \mathbf{y} + \frac{\mathbf{y}^{x}}{\text{Log}[\mathbf{y}]}
```

4.1.2 Neurčitý integrál - úlohy

• Příklady k procvičení - vypočtěte následující integrály (podmínky existence integrálů ponecháme k určení čtenáři):

a) $\int (x + \sqrt{x}) dx$ b) $\int \frac{x^2}{\sqrt{x}} dx$

$$\mathbf{c}) \qquad \int \frac{x^2}{1+x^2} \, dx$$

d) $\int x \operatorname{arccotg} x \, d x$

$$e) \qquad \int \frac{1}{\sin^2(3x)} \, dx$$

$$\mathbf{f}) \qquad \int \frac{\cos^3 x}{\sin x} \, dx$$

$$\mathbf{g}) \qquad \int \frac{\arccos x - x}{\sqrt{1 - x^2}} \, dx$$

h)
$$\int \frac{2x^2 - 3x - 3}{(x - 1)(x^2 - 2x + 5)} dx$$

$$\mathbf{i}) \qquad \int \frac{1}{x\sqrt{x^2+4x-4}} \, dx$$

$$\mathbf{j}) \qquad \int \frac{x+1}{(2x+x^2)\sqrt{2x+x^2}} \, dx$$

$$\mathbf{k}) \qquad \int \sqrt[4]{\left(1 + x^{\frac{1}{2}}\right)^3} \, dx$$

$$\mathbf{l}) \qquad \int \sin^5 x \, dx$$

m)
$$\int tg^3 x \, dx$$

$$\mathbf{n}) \qquad \int \frac{\sin^3 x}{\sqrt[3]{\cos^4 x}} \, dx$$

$$\mathbf{0}) \qquad \int \frac{e^x \sqrt{\arctan e^x}}{1 + e^{2x}} \, dx$$

_

$$\mathbf{p}) \qquad \int \frac{9x-14}{9x^2-24x+16} \, dx$$

$$\mathbf{q}) \qquad \int \frac{x^3 - 6x^2 + 10x - 2}{(x - 3)^2 \left(x^2 - 4x + 5\right)} \, dx$$

$$\mathbf{r}) \qquad \int \frac{1}{\sqrt[4]{\sin^3 x \cos^5 x}} \, dx$$

$$\mathbf{s}) \qquad \int \frac{1}{1 + \operatorname{tg} x} \, dx$$

4.1.3 Neurčitý integrál - řešení

a) ln[182]:= Integrate $[x + \sqrt{x}, x]$ Out[182]= $\frac{2 x^{3/2}}{3} + \frac{x^2}{2}$ b) In[183]:= Integrate $\left[x^{2} / \sqrt{x} , x \right]$ Out[183]= $\frac{2 x^{5/2}}{5}$ c) $\ln[184] := \int \frac{\mathbf{x}^2}{\mathbf{1} + \mathbf{x}^2} \, \mathbf{d}\mathbf{x}$ Out[184] = x - ArcTan[x]d) In[185]:= Integrate[x * ArcCot[x], x] $\text{Out[185]}= \frac{x}{2} + \frac{1}{2} x^2 \operatorname{ArcCot}[x] - \frac{\operatorname{ArcTan}[x]}{2}$ e) $\ln[186] := \int \left(\frac{1}{\sin[3x]^2}\right) dx$ Out[186]= $-\frac{1}{3}$ Cot [3 x] In[187]:= Integrate[Cos[x]³/Sin[x], x] $Out[187] = \frac{1}{4} Cos[2x] + Log[Sin[x]]$

Pozn.: u některých integrálů, zejména goniometrických funkcí, je třeba vzít v úvahu tvar výsledku. Výsledek ručně vypočítaný se může lišit od výstupu v programu *Mathematica*. Doporučujeme využít funkce určené pro úpravy goniometrických výrazů, např. TrigExpand, TrigFactor nebo TrigReduce.

In[188]:= TrigExpand[%]

$$Cut[188] = \frac{Cos[x]^{2}}{4} + Log[Sin[x]] - \frac{Sin[x]^{2}}{4}$$

$$g)$$

$$ln[189] = \int \frac{ArcCos[x] - x}{\sqrt{1 - x^{2}}} dx$$

$$Cut[189] = \sqrt{1 - x^{2}} - \frac{ArcCos[x]^{2}}{2}$$

$$h)$$

$$ln[190] = Integrate[(2x^{2} - 3x - 3) / ((x - 1) (x^{2} - 2x + 5)), x]$$

$$Cut[190] = \frac{1}{2} ArcTan[\frac{1}{2} (-1 + x)] - Log[1 - x] + \frac{3}{2} Log[5 - 2x + x^{2}]$$

i) In[191]:= Integrate[1 / (x Sqrt[x^2 + 4x - 4]), x] Out[191]= $\frac{1}{2} \operatorname{ArcTan} \left[\frac{-2 + x}{\sqrt{-4 + 4x + x^2}} \right]$ j) $\ln[192]:=$ Integrate[(x + 1) / ((2x + x^2) Sqrt[2x + x^2]), x] Out[192]= $-\frac{1}{\sqrt{x (2 + x)}}$ k) $\ln[193] = \text{Integrate} \left[\sqrt[4]{\left(1 + x^{\frac{1}{2}}\right)^3}, x \right]$ $Out[193] = \frac{8}{77} \left(1 + \sqrt{x}\right) \left(\left(1 + \sqrt{x}\right)^3\right)^{1/4} \left(-4 + 7\sqrt{x}\right)$ $\ln[194] = \int \sin[\mathbf{x}]^5 \, d\mathbf{x}$ $Out[194] = -\frac{5 \cos [x]}{8} + \frac{5}{48} \cos [3 x] - \frac{1}{80} \cos [5 x]$ $\ln[195] = \int \mathbf{Tan[x]}^3 \, d\mathbf{x}$ $Out[195]= Log[Cos[x]] + \frac{Sec[x]^2}{2}$ n) $\ln[196]:= \text{Integrate}\left[\sin[x]^{3} / \sqrt[3]{\cos[x]^{4}}, x\right]$ Out[196]= $\frac{3 \cos [x] (5 + \cos [x]^{2})}{5 (\cos [x]^{4})^{1/3}}$ $\ln[197] = \int \frac{e^{\mathbf{x}} \sqrt{\operatorname{ArcTan}[e^{\mathbf{x}}]}}{1 + e^{2\mathbf{x}}} d\mathbf{x}$ Out[197]= $\frac{2}{3}$ ArcTan[e^{x}]^{3/2} $\ln[198] = \int \frac{9 x - 14}{9 x^2 - 24 x + 16} dx$ Out[198]= $-\frac{2}{3(4-3x)} + Log[4-3x]$ $\ln[199] = \int \frac{\mathbf{x}^3 - 6 \, \mathbf{x}^2 + 10 \, \mathbf{x} - 2}{(\mathbf{x} - 3)^2 \, (\mathbf{x}^2 - 4 \, \mathbf{x} + 5)} \, d\mathbf{x}$

Out[199]=
$$-\frac{1}{2(-3+x)} - \frac{3}{2} \operatorname{ArcTan} [2-x] + \frac{1}{2} \operatorname{Log} [2+2(-3+x) + (-3+x)^{2}]$$

r)
 $\ln[200]:= \int \frac{1}{\sqrt[4]{\sin[x]^{3} \cos[x]^{5}}} dx$
 $\operatorname{Out[200]}= \frac{4 \operatorname{Cos} [x] \operatorname{Sin} [x]}{(\operatorname{Cos} [x]^{5} \operatorname{Sin} [x]^{3})^{1/4}}$
s)
 $\ln[201]:= \int \frac{1}{1+\operatorname{Tan} [x]} dx$
 $\operatorname{Out[201]}= \frac{1}{2} (x + \operatorname{Log} [\operatorname{Cos} [x] + \operatorname{Sin} [x]])$

	4.2 Určitý integrál
	4.2.1 Výpočet určitého integrálu
	 Pro výpočet určitého integrálu opět využijeme funkce Integrate nebo symbolického zápisu nacházejícího se v nástrojové paletě: funkce Integrate - syntaxe této funkce vypadá následovně: Integrate [expr, {var, lower, upper}]
	Příklady:
In[202]:=	$\int_{1}^{3} \mathbf{x}^{2} \mathrm{d}\mathbf{x}$
Out[202]=	$\frac{26}{3}$
In[203]:=	$\int_{1}^{3} (\mathbf{x}^{3} - 2\mathbf{x}\mathbf{y}) d\mathbf{x}$
Out[203]=	20 - 8 y
In[204]:=	Integrate[x^2, {x, 1, 3}]
Out[204]=	$\frac{26}{3}$
In[205]:=	Integrate $[x^3 - 2x y, \{x, 1, 3\}]$
Out[205]=	20 - 8 y
In[206]:=	<pre>Integrate[Cos[x / 2] ^ 2, {x, 0, Pi}]</pre>
Out[206]=	$\frac{\pi}{2}$

4.2.2 Určitý integrál - úlohy

• Příklady k procvičení - vypočtěte následující určité integrály:

a) $\int_{a}^{b} x^{2} dx$ **b**) $\int_{-2}^{-1} \frac{1}{(11+5x)^{3}} dx$ **c**) $\int_{0}^{\frac{\pi}{2}} e^{2x} \cos x dx$ **d**) $\int_{0}^{1} \sqrt{2x - x^{2}} dx$

e)
$$\int_0^{\frac{\pi}{2}} \frac{\sin x}{6-5\cos x + \cos^2 x} \, dx$$

f)
$$\int_{-1}^{3} x e^{3-x^2} dx$$

$\mathbf{g}) \qquad \int_{e}^{e^2} 3 \, x \ln x \, dx$

```
4.2.3 Určitý integrál - řešení
          a)
In[207]:= Integrate[x^2, {x, a, b}]
Out[207]= -\frac{a^3}{3} + \frac{b^3}{3}
          b)
\ln[208]:= \int_{-2}^{-1} \frac{1}{(11+5x)^3} \, dx
Out[208]= \frac{7}{72}
          c)
In[209]:= Integrate[Exp[2 x] Cos[x], {x, 0, Pi / 2}]
Out[209]= \frac{1}{5} (-2 + e^{\pi})
          d)
In[210]:= Integrate[Sqrt[2x-x^2], {x, 0, 1}]
Out[210]= \frac{\pi}{4}
          e)
ln[211]:= Integrate[Sin[x] / (6 - 5 Cos[x] + Cos[x]^2), \{x, 0, Pi / 2\}]
Out[211]= Log \begin{bmatrix} 4\\-2 \end{bmatrix}
          f)
ln[212]:= Integrate [x Exp[3 - x^2], {x, -1, 3}]
Out[212]= \frac{-1 + e^8}{2 e^6}
          g)
In[213]:= Integrate[3 x Log[x], {x, Exp[1], Exp[2]}]
\text{Out}[213]= \ \frac{3}{4} \ \text{e}^2 \ \left(-1 \ + \ 3 \ \text{e}^2\right)
```

5 Úvod do řešení diferenciálních rovnic

5.1 Zadání diferenciálních rovnic prvního a vyšších řádů

• Pro řešení diferenciálních rovnic n-tého řádu a soustavy diferenciálních rovnic se používá integrované funkce **DSolve**. Ukažme si nyní nejčastější způsoby použití této funkce:

• Vstup **DSolve**[**rovnice**,**y**[**x**],**x**] řeší diferenciální rovnici pro závislou proměnnou *y* s nezávisle proměnnou *x*. Výsledkem je obecné řešení zadané diferenciální rovnice.

o Chceme-li vyřešit diferenciální s počátečními nebo okrajovými podmínkami, zadáme

DSolve[{rovnice,pocatecni_podminky},y[x],x].

• Pro zadání soustavy diferenciálních rovnic použijeme zápis

DSolve[{rovnice1, rovnice2, \ldots }, {y₁[x], y₂[x], \ldots }, x].

• S obecným nebo partikulárním řešením můžeme v programu *Mathematica* dále pracovat. Například můžeme zjednodušit výsledek pomocí funkce **Simplify** nebo funkci graficky znázornit pomocí funkcí **Plot**, **Plot3D** apod.

Příklady:

ln[214] = DSolve[y'[x] + y[x] = aSin[x], y[x], x]

 $\operatorname{Out}_{214]=} \left\{ \left\{ \mathbf{y}[\mathbf{x}] \rightarrow \mathbb{e}^{-\mathbf{x}} \mathbb{C}[\mathbf{1}] + \frac{1}{2} \mathbf{a} \left(-\operatorname{Cos}[\mathbf{x}] + \operatorname{Sin}[\mathbf{x}] \right) \right\} \right\}$

In[215]:= DSolve[{y'[x] - y[x] == 0, y[0] == 1}, y[x], x]

 $\mathsf{Out}[\mathsf{215}]= \; \left\{ \; \left\{ \; y \left[\; x \; \right] \; \rightarrow \; \mathbb{e}^{x} \; \right\} \; \right\}$

 $ln[216] = DSolve[{y''[x] + 3y'[x] + 40y[x] = 0, y[0] = 1, y'[0] = 1/3}, y, x]$

$$Out[216]=\left\{\left\{y \rightarrow Function\left[\left\{x\right\}, \frac{1}{453} e^{-3 x/2} \left(453 \cos\left[\frac{\sqrt{151} x}{2}\right] + 11 \sqrt{151} \sin\left[\frac{\sqrt{151} x}{2}\right]\right)\right\}\right\}$$

 $ln[217] = DSolve[{y'[x] - z[x] - x = 0, z'[x] + y[x] - 2 * x = 0}, {y[x], z[x]}, x]$

 $\ln[218] = Simplify[DSolve[{y'[x] - z[x] - x == 0, z'[x] + y[x] - 2 * x == 0}, {y[x], z[x]}, x]]$

```
\mathsf{Out}_{[218]=} \hspace{0.1in} \{ \hspace{0.1in} \{ y[x] \rightarrow 1 + 2 \hspace{0.1in} x + \mathbb{C}[1] \hspace{0.1in} \mathsf{Cos}[x] + \mathbb{C}[2] \hspace{0.1in} \mathsf{Sin}[x] \hspace{0.1in} , \hspace{0.1in} z[x] \rightarrow 2 - x + \mathbb{C}[2] \hspace{0.1in} \mathsf{Cos}[x] - \mathbb{C}[1] \hspace{0.1in} \mathsf{Sin}[x] \} \}
```

• Použití funkce **DSolve** a následnou práci s výsledkem si ukážeme na několika příkladech.

5.2 Diferenciální rovnice prvního řádu

Příklady:

a) Určete řešení diferenciální rovnice $y' = 1 + \frac{2y}{x}$ vyhovující počáteční podmínce y(1) = 2.

Řešení: Jedná se o homogenní diferenciální rovnici. Nejprve můžeme najít obecné řešení

$$\ln[219] = \mathbf{DSolve} \left[\mathbf{y'}[\mathbf{x}] = \mathbf{1} + \frac{2\mathbf{y}[\mathbf{x}]}{\mathbf{x}}, \mathbf{y}[\mathbf{x}], \mathbf{x} \right]$$
$$\operatorname{Out}[219] = \left\{ \left\{ \mathbf{y}[\mathbf{x}] \rightarrow -\mathbf{x} + \mathbf{x}^2 \operatorname{C}[\mathbf{1}] \right\} \right\}$$

a poté zahrneme počáteční podmínku:

$$In[220]:= DSolve\left[\left\{y'[x] = 1 + \frac{2y[x]}{x}, y[1] = 2\right\}, y[x], x\right]$$
$$Out[220]= \left\{\left\{y[x] \to -x + 3x^{2}\right\}\right\}$$

b) Určete řešení Cauchyovy úlohy pro diferenciální rovnici y' - y tg $x = \frac{1}{\cos x}$ při počáteční podmínce y(0) = 1.

Řešení: Obecné řešení této lineární diferenciální rovnice prvního řádu lze odkrývat obdobně jako při manuálním výpočtu:

```
ln[221] = DSolve[y'[x] - y[x] Tan[x] = 0, y[x], x]
```

```
\mathsf{Out}[\mathsf{221}]= \ \left\{ \left\{ y \left[ \, x \, \right] \ \rightarrow \ \mathsf{C}\left[ \, 1 \, \right] \ \mathsf{Sec}\left[ \, x \, \right] \ \right\} \right\}
```

Pozn.: Program *Mathematica* často využívá při vyjádření výsledků funkci sec $x = \frac{1}{\cos x}$.

$$\ln[222] = DSolve[y'[x] - y[x] Tan[x] = \frac{1}{Cos[x]}, y[x], x$$

 $\mathsf{Out}[\mathsf{222}]= \{\{y[x] \rightarrow x \, \mathsf{Sec}[x] + \mathsf{C}[1] \, \mathsf{Sec}[x] \}\}$

Řešení Caychyho úlohy získáme takto:

$$\ln[223] = DSolve \left[\left\{ y'[x] - y[x] Tan[x] = \frac{1}{Cos[x]}, y[0] = 1 \right\}, y[x], x \right]$$

 $\mathsf{Out}[\mathsf{223}]= \{\{y[x] \rightarrow \mathsf{Sec}[x] + \mathsf{x} \, \mathsf{Sec}[x]\}\}$

Zobrazme nyní na intervalu $\left(-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}\right)$ grafy několika partikulárních řešení, které vzniknou volbou konstanty *C* v obecném řešení, přičemž řešení Cauchyovy úlohy (*C* = 1) zvýrazníme.

$$\begin{aligned} \ln[224] &:= \operatorname{Plot}\left[\left\{\operatorname{Evaluate@Table}\left[\mathbf{x}\operatorname{Sec}\left[\mathbf{x}\right] + \operatorname{C}\operatorname{Sec}\left[\mathbf{x}\right], \left\{\mathrm{C}, -7, 7\right\}\right], \\ & \operatorname{Evaluate@Table}\left[\mathbf{x}\operatorname{Sec}\left[\mathbf{x}\right] + \operatorname{C}\operatorname{Sec}\left[\mathbf{x}\right], \left\{\mathrm{C}, \left\{1\right\}\right\}\right\}, \left\{\mathbf{x}, -\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right\}, \\ & \operatorname{PlotStyle} \rightarrow \left\{\operatorname{Orange}, \left\{\operatorname{Red}, \operatorname{Thick}\right\}\right\}, \operatorname{Ticks} \rightarrow \left\{\left\{-\frac{\pi}{2}, -\frac{\pi}{4}, 0, \frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{2}\right\}, \operatorname{Automatic}\right\}\right\} \end{aligned}$$



c) Určete všechna řešení diferenciální rovnice 3 x y' – 2 y = $\frac{x^2}{y^2}$.

Řešení: Zde se jedná o Bernoulliovu diferenciální rovnici. *Mathematica* nám ukáže také výsledky v komplexním oboru:

$$\begin{aligned} &\ln[225] = \mathbf{DSolve} \left[\mathbf{3 \times y' [x] - 2 y[x]} = \frac{\mathbf{x}^2}{\mathbf{y[x]}^2}, \mathbf{y[x], x} \right] \\ &\text{Out}[225] = \left\{ \left\{ \mathbf{y[x]} \to \mathbf{x}^{2/3} \ (C[1] + \log[x])^{1/3} \right\}, \\ & \left\{ \mathbf{y[x]} \to -(-1)^{1/3} \mathbf{x}^{2/3} \ (C[1] + \log[x])^{1/3} \right\}, \left\{ \mathbf{y[x]} \to (-1)^{2/3} \mathbf{x}^{2/3} \ (C[1] + \log[x])^{1/3} \right\} \right\} \end{aligned}$$

Vybereme-li první (reálné) řešení, můžeme opět zobrazit grafy několika partikulárních řešení, které vzniknou volbou konstanty C v obecném řešení:

$\ln[226] = \operatorname{Plot}\left[\operatorname{Evaluate@Table}\left[x^{2/3} (C + \operatorname{Log}[x])^{1/3}, \{C, \{-2, -1, 0, 1, 2\}\}\right], \{x, 0, 20\}, \\ \operatorname{PlotStyle} \rightarrow \{\operatorname{Blue}, \operatorname{Red}, \operatorname{Orange}, \operatorname{Gray}, \operatorname{Green}\}, \operatorname{Ticks} \rightarrow \{\{1, 2, 5, 10, 20\}, \operatorname{Automatic}\} \right]$



d) Určete řešení Cauchyovy úlohy pro diferenciální rovnici 3 $y' + y^2 = -\frac{2}{x^2}$ při počáteční podmínce y(1) = 3.

Řešení: Zde se jedná o Riccatiovu diferenciální rovnici. Aplikací funkce **simplify** můžeme obecné řešení zjednodušit:

$$In[227]:= \mathbf{DSolve}\left[3\mathbf{y}'[\mathbf{x}] + \mathbf{y}[\mathbf{x}]^2 = -\frac{2}{\mathbf{x}^2}, \mathbf{y}[\mathbf{x}], \mathbf{x}\right]$$
$$Out[227]=\left\{\left\{\mathbf{y}[\mathbf{x}] \rightarrow -\frac{3\left(-1 + \frac{1}{3}\left(-1 + \frac{2C[1]}{\mathbf{x}^{1/3} + C[1]}\right)\right)}{2\mathbf{x}}\right\}\right\}$$

Výsledek je možné zjednodušit:

In[228]:= Simplify[%]

$$\text{Out[228]=} \left\{ \left\{ y \, \big[\, x \, \big] \, \rightarrow \, \frac{2 \, x^{1/3} + C \, \big[\, 1 \, \big]}{x^{4/3} + x \, C \, \big[\, 1 \, \big]} \right\} \right\}$$

a určit řešení Cauchyovy úlohy:

$$In[229]:= DSolve \left[\left\{ 3 \mathbf{y}'[\mathbf{x}] + \mathbf{y}[\mathbf{x}]^2 = -\frac{2}{\mathbf{x}^2}, \mathbf{y}[1] = 3 \right\}, \mathbf{y}[\mathbf{x}], \mathbf{x} \right]$$
$$Out[229]= \left\{ \left\{ \mathbf{y}[\mathbf{x}] \rightarrow \frac{-1 + 4 \mathbf{x}^{1/3}}{\left(-1 + 2 \mathbf{x}^{1/3}\right) \mathbf{x}} \right\} \right\}$$

5.3 Diferenciální rovnice vyšších řádů

Příklady:

a) Řešte Cauchyovu úlohu pro diferenciální rovnici $y'' + 9 \ y = \frac{1}{\sin 3x}$ při počátečních podmínkách $y(\frac{\pi}{6}) = 1$, $y'(\frac{\pi}{6}) = \frac{\pi}{6}$.

Řešení: Jedná se o nehomogenní lineární diferenciální rovnici 2. řádu s konstantními koeficienty. Obecné řešení lze odkrývat obdobně jako při manuálním výpočtu, tzn. nejprve řešit rovnici homogenní a najít fundamentální systém řešení:

In[230]:= DSolve[y''[x] + 9y[x] == 0, y[x], x]

 $Out[230]= \{ \{ y[x] \rightarrow C[1] Cos[3x] + C[2] Sin[3x] \} \}$

Obecné řešení nehomogenní rovnice potom

 $ln[231]:= DSolve\left[y''[x] + 9y[x] = \frac{1}{Sin[3x]}, y[x], x\right]$ $Out[231]:= \left\{ \left\{ y[x] \rightarrow C[1] \cos[3x] + C[2] Sin[3x] + \frac{1}{9} \left(-3x \cos[3x] + Log[Sin[3x]] Sin[3x] \right) \right\} \right\}$

In[232]:= Expand[%]

$$Out[232] = \left\{ \left\{ Y[x] \rightarrow -\frac{1}{3} x \cos[3x] + C[1] \cos[3x] + C[2] \sin[3x] + \frac{1}{9} \log[\sin[3x]] \sin[3x] \right\} \right\}$$

Cauchyově úloze potom vyhovuje funkce

$$\ln[233] = \text{DSolve}\left[\left\{\mathbf{y''[x]} + 9\mathbf{y[x]} = \frac{1}{\sin[3\mathbf{x}]}, \mathbf{y}\left[\frac{\pi}{6}\right] = 1, \mathbf{y'}\left[\frac{\pi}{6}\right] = \frac{\pi}{6}\right\}, \mathbf{y[x]}, \mathbf{x}\right]$$
$$\operatorname{Out}[233] = \left\{\left\{\mathbf{y[x]} \rightarrow \frac{1}{9} \left(-3\operatorname{x}\operatorname{Cos}[3\mathbf{x}] + 9\operatorname{Sin}[3\mathbf{x}] + \operatorname{Log}[\operatorname{Sin}[3\mathbf{x}]]\operatorname{Sin}[3\mathbf{x}]\right)\right\}\right\}$$

In[234]:= Expand[%]

 $\text{Out}_{[234]=} \left\{ \left\{ y \left[x \right] \rightarrow -\frac{1}{3} x \text{Cos} \left[3 x \right] + \text{Sin} \left[3 x \right] + \frac{1}{9} \text{Log} \left[\text{Sin} \left[3 x \right] \right] \text{Sin} \left[3 x \right] \right\} \right\}$

Zobrazme nyní na intervalu $(0; \frac{\pi}{3})$ grafy několika partikulárních řešení, které vzniknou volbou konstant C_1 a C_2 v obecném řešení, přičemž řešení Cauchyovy úlohy zvýrazníme.

$$\ln[235] = \operatorname{Plot}\left[\operatorname{Evaluate@Table}\left[-\frac{1}{3} \times \operatorname{Cos}[3 \times] + \operatorname{Cl}\operatorname{Cos}[3 \times] + \operatorname{C2}\operatorname{Sin}[3 \times] + \frac{1}{9}\operatorname{Log}[\operatorname{Sin}[3 \times]] \operatorname{Sin}[3 \times]\right], \\ \left\{\operatorname{Cl}, \{0, 1, 2\}\right\}, \left\{\operatorname{C2}, \{1, 2\}\right\}\right], \left\{\mathrm{x}, 0, \frac{\pi}{3}\right\}, \\ \operatorname{Plot}\left[\operatorname{Strule}_{+}, \left(\operatorname{Plot}_{+}, \operatorname{Thigh}_{+}\right), \operatorname{Plue}_{+}, \operatorname{Pod}_{+}\right), \\ \operatorname{Plot}\left[\operatorname{Strule}_{+}, \left(\operatorname{Plot}_{+}, \operatorname{Thigh}_{+}\right), \operatorname{Plue}_{+}\right], \\ \operatorname{Plot}\left[\operatorname{Strule}_{+}, \left(\operatorname{Plot}_{+}, \operatorname{Thigh}_{+}\right), \operatorname{Plue}_{+}\right], \\ \operatorname{Plot}\left[\operatorname{Strule}_{+}, \left(\operatorname{Plot}_{+}, \operatorname{Thigh}_{+}\right), \operatorname{Plue}_{+}\right], \\ \operatorname{Strule}_{+}, \operatorname{Strule}_{+}, \\ \operatorname{Strule}_{+}, \operatorname{Strule}_{+}, \\ \operatorname{Strule}_{+}, \operatorname{Strule}_{+}, \operatorname{Strule}_{+}, \\ \\ \operatorname{Strule}_{+}, \\ \operatorname{Strule}_{+}, \\ \operatorname{Strule}_{+}, \\ \\ \operatorname{Strule}_{+}, \\ \\ \operatorname{Strule}_{+}, \\ \\$$

 $\texttt{PlotStyle} \rightarrow \{\{\texttt{Black, Thick}\}, \texttt{Blue, Red, Orange, Yellow, Green}\},\\$

Ticks
$$\rightarrow \left\{ \left\{ 0, \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{3} \right\}, \text{Automatic} \right\} \right\}$$



b) Určete funkci popisující volné netlumené a tlumené kmity (konstantu charakterizující interakci mezi prostředím a oscilátorem označme *b*) hmotného bodu (hmotnost *m*) kmitajícího na pružině tuhosti *k* při nulové počáteční výchylce a počáteční rychlosti v_0 .

Řešení: Diferenciální rovnice popisující netlumené kmity má tvar $m \frac{d^2y}{dt^2} + k \ y = 0$, počáteční podmínky potom y(0) = 0 a $y'(0) = v_0$. V obou případech se jedná o Cauchyovu úlohu pro homogenní lineární diferenciální rovnici 2. řádu s konstantními koeficienty:

 $ln[236]:= DSolve[\{my''[x] + ky[x] == 0, y[0] == 0, y'[0] == v_0 \}, y[x], x]$

$$\text{Out[236]=} \left\{ \left\{ y[\mathbf{x}] \rightarrow \frac{\sqrt{\mathfrak{m}} \operatorname{Sin}\left[\frac{\sqrt{k} \mathbf{x}}{\sqrt{\mathfrak{m}}}\right] \mathbf{v}_{0}}{\sqrt{k}} \right\} \right\}$$

 $ln[237] = DSolve[\{my''[x] + by'[x] + ky[x] = 0, y[0] = 0, y'[0] = v_0\}, y[x], x]$

$$\operatorname{Out}[237]=\left\{\left\{\mathbf{y}\left[\mathbf{x}\right]\rightarrow-\frac{\left(\underbrace{\left[b^{-\sqrt{b^{2}-4\,k\,m}}\right]\mathbf{x}}{2\,m}-\underbrace{e^{\left(\underbrace{\left[b^{+\sqrt{b^{2}-4\,k\,m}}\right]\mathbf{x}}{2\,m}\right)}_{2\,m}}\right)\mathfrak{m}\,\mathbf{v}_{0}}{\sqrt{b^{2}-4\,k\,m}}\right\}\right\}$$

Řešení pro tlumení je pochopitelně nutno diskutovat s ohledem na parametry pod druhou odmocninou. Zobrazme řešení graficky pro volby parametrů, např. m = 2, k = 3, $v_0 = 1$, pro tlumení zvolíme parametr b nejprve b = 0, 4 a poté b = 5:

$$\begin{aligned} & \text{Plot}\Big[\Big\{\text{Evaluate@Table}\Big[\frac{\sqrt{\text{m}} \sin\Big[\frac{\sqrt{\text{k}}}{\sqrt{\text{m}}}\Big] \text{v0}}{\sqrt{\text{k}}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}\Big], \text{Evaluate@} \\ & \quad \left(\frac{e^{\frac{(-b-\sqrt{b^2-4\text{km}})^{x}}{2\pi}} - e^{\frac{(-b+\sqrt{b^2-4\text{km}})^{x}}{2\pi}}\right) \text{m v0}}{\sqrt{b^2-4\text{ km}}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4, 5\}\}\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4, 5\}\}\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4\}\}\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[-\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4\}\}\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[-\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4\}\}\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[-\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4\}\}\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[-\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4\}\}\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[-\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4\}\}\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[-\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4\}\}\Big]\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[-\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4\}\}\Big]\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[-\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4\}\}\Big]\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[-\frac{2e^{\frac{-bx}{2\pi}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{k}, \{3\}\}, \{\text{v0}, \{1\}\}, \{\text{b}, \{0.4\}\}\Big]\Big], \\ & \quad \text{Evaluate@Table}\Big[-\frac{2e^{\frac{-bx}} \text{m v0}}{\sqrt{4\text{ km} - b^2}}, \{\text{m}, \{2\}\}, \{\text{m}, \{3\}\}, \{\text{m}$$

c) Určete obecné řešení diferenciální rovnice $\frac{1}{2} y''' + 2 y'' + 3 y' = \sin^2 x$.

Řešení: Mathematica umožňuje řešit také diferenciální rovnice vyšších řádů. Jako příklad uvádíme tuto nehomogenní lineární diferenciální rovnici 3. řádu s konstantními koeficienty.

$$\ln[239]:= \mathbf{DSolve} \left[\frac{1}{2} \mathbf{y'''}[\mathbf{x}] + 2 \mathbf{y''}[\mathbf{x}] + 3 \mathbf{y'}[\mathbf{x}] = \mathbf{Sin}[\mathbf{x}]^2, \mathbf{y}[\mathbf{x}], \mathbf{x} \right]$$

$$\operatorname{Out}[239]:= \left\{ \left\{ \mathbf{y}[\mathbf{x}] \to \mathbb{C}[3] + \frac{1}{204} e^{-2\mathbf{x}} \left(34 e^{2\mathbf{x}} \mathbf{x} + 12 e^{2\mathbf{x}} \operatorname{Cos}[2\mathbf{x}] - 34 \left(\sqrt{2} \mathbb{C}[1] + 2 \mathbb{C}[2] \right) \operatorname{Cos} \left[\sqrt{2} \mathbb{x} \right] - 3 e^{2\mathbf{x}} \operatorname{Sin}[2\mathbf{x}] - 68 \mathbb{C}[1] \operatorname{Sin} \left[\sqrt{2} \mathbb{x} \right] + 34 \sqrt{2} \mathbb{C}[2] \operatorname{Sin} \left[\sqrt{2} \mathbb{x} \right] \right\} \right\}$$

In[240]:= Expand[%]

$$\begin{array}{l} \text{Out}[240]= \left\{ \left\{ y\left[x \right] \rightarrow \frac{x}{6} + C\left[3 \right] + \frac{1}{17} \cos \left[2 \, x \right] - \frac{e^{-2 \, x} \, C\left[1 \right] \, \cos \left[\sqrt{2} \, x \right]}{3 \, \sqrt{2}} - \frac{1}{3} \, e^{-2 \, x} \, C\left[2 \right] \, \cos \left[\sqrt{2} \, x \right] - \frac{1}{68} \, \sin \left[2 \, x \right] - \frac{1}{3} \, e^{-2 \, x} \, C\left[1 \right] \, \sin \left[\sqrt{2} \, x \right] + \frac{e^{-2 \, x} \, C\left[2 \right] \, \sin \left[\sqrt{2} \, x \right]}{3 \, \sqrt{2}} \right\} \right\} \end{array}$$

d) Určete tvar obecného řešení diferenciální rovnice x y'' + y' - y = 0.

Řešení: Tuto lineární diferenciální rovnici 2. řádu řešíme pomocí nekonečných řad, které v tomto případě vedou na Besselovy funkce. *Mathematica* má Besselovy funkce, stejně jako řadu dalších speciálních funkcí, implementované a umožňuje s nimi dále pracovat, například zobrazit grafy několika partikulárních řešení:

$$ln[241] = DSolve[xy''[x] + y'[x] - y[x] = 0, y[x], x]$$

 $\mathsf{Out}[241]=\left\{\left\{\mathbf{y}\left[\mathbf{x}\right] \rightarrow \mathsf{BesselI}\left[\mathbf{0}, 2\sqrt{\mathbf{x}}\right] \mathsf{C}[1] + 2 \,\mathsf{BesselK}\left[\mathbf{0}, 2\sqrt{\mathbf{x}}\right] \mathsf{C}[2]\right\}\right\}$

 $\ln[242] = \operatorname{Plot}\left[\operatorname{Evaluate@Table}\left[\operatorname{BesselI}\left[0, 2\sqrt{x}\right]\operatorname{C1} + 2\operatorname{BesselK}\left[0, 2\sqrt{x}\right]\operatorname{C2}, \left\{\operatorname{C1}, \left\{-2, -1, 0, 1, 2\right\}\right\}, \left\{\operatorname{C2}, \left\{-2, -1, 0, 1, 2\right\}\right\}\right], \left\{x, 0, 2\right\},$

PlotStyle \rightarrow Gray, Ticks \rightarrow {{0, 1, 2}, Automatic}, PlotRange \rightarrow {{0, 2}, {-15, 15}}



e) Určete řešení Cauchyovy úlohy pro diferenciální rovnici $y'' = -2 + y'^2$ při počátečních podmínkách y(0) = 0, y'(0) = 1.

Řešení: Chceme-li najít obecné řešení zadané diferenciální rovnice 2. řádu, zjistíme, že *Mathematica* nenalezne odpovídající analyticky vyjádřenou funkci:

In[243]:= DSolve[{y''[t] == -2 + y'[t]^3}, y[t], t]

Out[243]= $\left\{ \left\{ y[t] \rightarrow \right\} \right\}$

$$C[2] + \int_{1}^{t} InverseFunction \left[-\frac{1}{6 \times 2^{2/3}} \left(2\sqrt{3} \operatorname{ArcTan} \left[\frac{1+2^{2/3} \exists 1}{\sqrt{3}} \right] - 2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] + \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] + \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 + 2^{1/3} \exists 1^{2} \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] + 2^{1/3} \operatorname{H} \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] + 2^{1/3} \operatorname{H} \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname{Log} \left[2-2^{2/3} \exists 1 \right] \right] dK = \left[2 \operatorname$$

Podobně je tomu v případě zahrnutí počátečních podmínek, kdy nezískáme řešení žádné:

in[244]:= DSolve[{y''[t] == -2 + y'[t]^3, y[0] == 0, y'[0] == 1}, y[t], t]

DSolve::bvfail : For some branches of the general solution, unable to solve the conditions. \gg

Out[244]= { }

Rovnici proto je lépe řešit numericky pomocí funkce **NDSolve**. Zde je nutné zvolit interval, na němž řešení hledáme, např. (-1;1):

```
In[245]:= NRDF = NDSolve[{y''[t] == -2 + y'[t]^3, y[0] == 0, y'[0] == 1}, y[t], {t, -1, 1}]
```

```
Out[245]= \{ \{ y[t] \rightarrow InterpolatingFunction[\{ \{-1., 1.\}\}, <>][t] \} \}
```

Mathematica má pro numerická řešení implementovanou funkci **InterpolatingFunction**, s níž můžeme dále pracovat, např. vykreslit graf řešení:

```
In[246]:= Plot[y[t] /. NRDF, {t, -1, 1},
AxesLabel → {StyleForm[t, Italic], StyleForm[y, Italic]}, PlotStyle → Thick]
```



5.4 Soustavy diferenciálních rovnic

Příklad:

a) Najděte obecné řešení soustavy diferenciálních rovnic x' = -3x - 4y + 2t a y' = x + y + t. Poté určete řešení splňující počáteční podmínky x(0) = 0, x'(0) = 0.

Řešení: Jako příklad soustavy diferenciálních rovnic ukážeme výpočet řešení nehomogenní lineární soustavy diferenciálních rovnic s konstantními koeficienty. Obecné řešení získáme zadáním:

 $\ln[247] = DSolve[{x'[t] = -3x[t] - 4y[t] + 2t, y'[t] = x[t] + y[t] + t}, {x[t], y[t]}, t]$

 $\begin{array}{l} \text{Out}[247]= \ \left\{ \left\{ x\left[t\right] \rightarrow 4\,t\,\left(9-9\,t+4\,t^2\right)-2\,\left(-1+2\,t\right)\,\left(7-7\,t+4\,t^2\right)-e^{-t}\,\left(-1+2\,t\right)\,C\left[1\right]-4\,e^{-t}\,t\,C\left[2\right], \\ y\left[t\right] \rightarrow -\left(1+2\,t\right)\,\left(9-9\,t+4\,t^2\right)+2\,t\,\left(7-7\,t+4\,t^2\right)+e^{-t}\,t\,C\left[1\right]+e^{-t}\,\left(1+2\,t\right)\,C\left[2\right] \right\} \end{array}$

Přidáním počátečních podmínek obdržíme:

$$\ln[248] = DSolve[{x'[t] == -3x[t] - 4y[t] + 2t, y'[t] == x[t] + y[t] + t, x[0] == 0, x'[0] == 0}, {x[t], y[t]}, t]$$

 $\operatorname{Out}[248]=\left\{\left\{x\left[t\right]\rightarrow-2\ e^{-t}\ \left(7-7\ e^{t}+4\ t+3\ e^{t}\ t\right),\ y\left[t\right]\rightarrow e^{-t}\ \left(9-9\ e^{t}+4\ t+5\ e^{t}\ t\right)\right\}\right\}$

In[249]:= **Expand[%]**

 $Out[249]= \left\{ \left\{ x [t] \rightarrow 14 - 14 e^{-t} - 6t - 8 e^{-t} t, y [t] \rightarrow -9 + 9 e^{-t} + 5t + 4 e^{-t} t \right\} \right\}$

5.5 Parciální diferenciální rovnice

Příklady:

a) Najděte řešení parciální diferenciální rovnice $2 \frac{\partial y(x,t)}{\partial x} + \frac{\partial y(x,t)}{\partial t} = 0.$

Řešení: Pro zápis parciální diferenciální rovnice jako vstupu použijeme funkci D:

ln[250]:= PDR = 2D[y[x, t], x] + D[y[x, t], t] = 0

Out[250]= $y^{(0,1)}[x, t] + 2y^{(1,0)}[x, t] = 0$

Výpočet řešení takové diferenciální rovnice zadáme opět pomocí DSolve:

```
ln[251]:= reseni = DSolve[PDR, y[x, t], {x, t}]
```

 $\text{Out}[251]=\;\left\{\left\{\boldsymbol{\gamma}\left[\boldsymbol{\mathrm{x}}\,,\,\,\boldsymbol{t}\,\right]\,\rightarrow\,\boldsymbol{C}\left[\boldsymbol{1}\right]\left[\,\frac{1}{2}\,\left(2\,\boldsymbol{t}\,-\,\boldsymbol{\mathrm{x}}\right)\,\right]\right\}\right\}$

Zde C[1] představuje volitelnou funkci, nikoliv konstantu jako v předchozích příkladech. Zavedeme-li toto řešení jako funkci **f[x,t]**, můžeme s výsledkem jako s funkcí dále počítat:

```
In[252]:= f[x_, t_] = y[x, t] /. reseni[[1]]
```

```
Out[252]= C[1]\left[\frac{1}{2}(2t-x)\right]
In[253]:= f[1, t]
```

Out[253]= $C[1]\left[\frac{1}{2}(-1+2t)\right]$

K parciální diferenciální rovnici můžeme dále přidat počáteční nebo okrajovou podmínku, např. $y(0, t) = \cos t$:

ln[254]:= reseni1 = DSolve[{PDR, y[0, t] == Cos[t]}, y[x, t], {x, t}]

 $\operatorname{Out}_{[254]=}\left\{\left\{y\left[x,\,t\right]\rightarrow \operatorname{Cos}\left[\frac{1}{2}\,\left(2\,t-x\right)\right]\right\}\right\}$

Nakonec zobrazíme výsledné řešení graficky:

```
\label{eq:linear_state} \begin{split} & \mbox{linear_state} \ \mbox{Plot3D}[y[x,t] \ /.\ resenil, \ \{x,-2\pi,2\pi\}, \ \{t,-2\pi,2\pi\}, \ \mbox{PlotStyle} \ -> \ \mbox{Opacity}[0.7], \\ & \mbox{AxesLabel} \ \rightarrow \ \{\mbox{StyleForm}[x,\ \mbox{Italic}], \ \mbox{StyleForm}[t,\ \mbox{Italic}], \ \mbox{StyleForm}[y,\ \mbox{Italic}]\} \end{split}
```



b) Řešte jednorozměrný případ vlnové rovnice $\nabla^2 y = \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 y}{\partial t^2}$, kde *y* představuje například okamžitou výchylku kmitající struny nebo membrány, *v* je rychlost šíření vlny.

$$\begin{split} \tilde{\textbf{\textit{Kešeni:}}} & \text{ } \text{ } \text{Jednorozměrný případ vlnové rovnice napíšeme ve tvaru } \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} = \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} \text{:} \\ & \text{In}[256] \text{:= } \mathbf{DSolve} \Big[\mathsf{D}[\mathbf{y}[\mathbf{x}, \mathbf{t}], \mathbf{x}, \mathbf{x}] - \frac{1}{v^2} \mathsf{D}[\mathbf{y}[\mathbf{x}, \mathbf{t}], \mathbf{t}, \mathbf{t}] = \mathbf{0}, \mathbf{y}[\mathbf{x}, \mathbf{t}], \{\mathbf{x}, \mathbf{t}\} \Big] \\ & \text{Out}[256] \text{= } \Big\{ \Big\{ \mathbf{y}[\mathbf{x}, \mathbf{t}] \rightarrow \mathbb{C}[1] \Big[\mathbf{t} - \frac{\sqrt{v^2}}{v^2} \Big] + \mathbb{C}[2] \Big[\mathbf{t} + \frac{\sqrt{v^2}}{v^2} \Big] \Big\} \Big\} \\ & \text{In}[257] \text{:= } \mathbf{Simplify}[\mathbf{\%}, \mathbf{v} > \mathbf{0}] \\ & \text{Out}[257] \text{= } \Big\{ \Big\{ \mathbf{y}[\mathbf{x}, \mathbf{t}] \rightarrow \mathbb{C}[1] \Big[\mathbf{t} - \frac{\mathbf{x}}{v} \Big] + \mathbb{C}[2] \Big[\mathbf{t} + \frac{\mathbf{x}}{v} \Big] \Big\} \Big\} \\ & \text{Volbu funkcí } \mathbb{C}[1] a \mathbb{C}[2] bychom poté provedli na základě počátečních a okrajových podmínek. \end{split}$$

6 Závěr

Anotace

Publikace se věnuje využití programu *Mathematica* (verze 8.0.4) při výpočtech úloh a problémů matematické analýzy. Obsahuje návody a řešené úlohy z diferenciálního počtu reálné funkce jedné a více reálných proměnných, integrálního počtu reálné funkce jedné proměnné a diferenciálních rovnic. Zabývá se rovněž problematikou zobrazení grafů reálných funkcí jedné a více reálných proměnných. Publikace je určena zejména studentům, pedagogickým a vědeckým pracovníkům přírodovědných a ekonomických oborů.

Závěr

Matematika je dnes oborem nezbytným pro studium a následnou profesní kariéru v přírodovědných i ekonomických disciplínách a odpovídajících učitelských oborech. V současnosti je třeba si klást otázky: Jakým způsobem je realizována současná výuka matematiky? Je výuka matematiky opravdu totéž jako schopnost počítat nebo provést nějaký výpočet? Jaký je význam matematiky pro profesní kariéru a myšlení mladých lidí, případně pro společnost?

V době počítačů, notebooků a tabletů, jejichž výpočetní možnosti mnohonásobně převyšují možnosti kalkulaček, je nevyhnutelné tyto prostředky zahrnout do výuky a vést studenty k jejich smysluplnému používání. Tím však není myšlena pouze aplikace k pohodlnému provedení výpočtů. Díky moderním technologiím by měl vzniknou prostor k řešení náročnějších problémů, testování různých přístupů k problémům a diskusi nových kreativních myšlenek. Implementace profesionálního matematického software *Mathematica* (verze 8.0.4), který lze dnes používat kromě počítačů a notebooků také pomocí tabletů nebo prostřednictvím webových rozhraní, do výuky, přispívá dle našeho názoru ke zkvalitnění vyučovacího procesu těchto náročných a často neoblíbených oborů.

Summary

Mathematics is currently considered fundamental science, which is essential for further study and professional career in hard sciences, in disciplines of economics and also in corresponding teaching disciplines. However, it is necessary to ask a question: How is the education of mathematics performed? Is honestly the education of this subject equal only to the ability to count or to carry out some kind of a calculation? Is mathematics significant for professional career, for thinking of young people or eventually for the society?

Nowadays, in the time of PCs, laptops and tablets, which can exceed the possibilities of calculators many times, it is necessary to involve these devices into the educational process and to lead the students for their usage. This usage should not be limited just to the performance of a simple calculation. These modern technologies should provide the students with sufficient background for the solutions of much more complex problems, for the tests of different approaches to the established problems and for the discussion of new creative thoughts. Therefore, the implementation of professional software *Mathematica* (version 8.0.4), which can be nowadays used not only in PCs, laptops but also in tablets or via the Internet, into the education can contribute to the improvement of quality of the educational process of both hard sciences and disciplines of economics, which are traditionally not the most popular subjects.

7 Použitá literatura

- Baumann, G.: Mathematica for Theoretical Physics. Springer Science, New York. 2005.
- Dick, S., Riddle, A., Stein, D.: Mathematica in the Laboratory. Cambridge University Press, Cambridge. 1997.
- Hassani, S.: Mathematical methods using *Mathematica* : for students of physics and related field. Springer Science, New York. 2003.
- Chramcov, B.: Základy práce v prostředí Mathematica. Univerzita Tomáše Bati ve Zlíně, Zlín. 2005.
- Jirásek, F., Čipera, S., Vacek, M.: Sbírka řešených příkladů z matematiky II. SNTL, Praha. 1989.
- Jirásek, F., Kriegelstein, E., Tichý, Z.: Sbírka řešených příkladů z matematiky. SNTL / ALFA, Praha. 1982.
- Kopáček, J. a kol.: Příklady z matematiky pro fyziky III. MATFYZPRESS MFF UK, Praha. 1996.
- Kováčová, M., Záhonová, V.: Matematika pomocou THE MATHEMATICAL EXPLORER. Slovenská technická univerzita v Bratislave, 2006.
- McMahon, D., Topa, D.: A Beginner's Guide to Mathematica. Chapman & Hall/CRC, New York. 2006.
- Wellin, P., Gaylord, R., Kamin, S.: An Introduction to Programming with *Mathematica*. Cambridge University Press, Cambridge. 2008.
- Homepage of Wolfram Research. URL: http://www.wolfram.com.

