

Kalkul pro fyziku – U3V

1-Kalkul-U3V.tex

J. Obdržálek – verze 1, 2009-02-02

Pro pohodlí studentů U3V zde shrnujeme hlavní matematické vzorce a úpravy užívané při úvodním výkladu fyziky. Předpokládáme součinnost čtenářovu; občas uvedeme namísto obecného vzorce konkrétní příklad (např. u binomické věty) s vírou, že čtenář ihned pochopí, o co jde. Text je občas doplněn poznámkami petitem, aby se netrhal souvislý děj.

Ad binomická věta a $(1+x)^9$ na následující straně: Asi tak nějak bychom to řekli svému věci znalému kolegovi, chtěli-li bychom mu věc stručně připomenout. Pokud věci totiž čtenář už rozumí (což předpokládáme), pak si je – cítí-li potřebu – snadno přesně doformuluje sám; navíc tím bude mít kontrolu, že věc zná do hloubky. Čtenář méně zkušený je zase zpravidla konkrétním příkladem rychleji orientován správným směrem pro pochopení věci než obecným vzorcem.

Občas jsou uvedeny poznámky mírně odbornější značené \leftrightarrow . Nevadí, když ji v prvním čtení přeskočíte anebo když jí nebudete rozumět.

\leftrightarrow Těleso \mathbb{C} komplexních čísel (vzniklé rozšířením tělesa reálných čísel o prvek „i“, pro nějž je $i^2 = -1$), nelze dále rozšířit hledáním řešení rovnice $x^2 = i$, protože takové x již leží v \mathbb{C} . Lze však vytvořit asociativní, ale nekomutativní těleso \mathbb{Q} s bází čtyř prvků a s algebrou kvaternionů: $q = a+bi+cj+dk$, kde $i^2 = j^2 = k^2 = -1$, a dále $ij = k$; $ji = -k$, další vzorce získáme cyklickou permutací prvků i, j, k . Bylo zavedeno Hamiltonem pro popis rotace tuhého tělesa, pro nás je však nyní názornější jeho maticová reprezentace.

Přesné formulace, podmínky platnosti apod. jsou ovšem podstatné v přednášce z matematické analýzy či z numerické matematiky; pro ně však tento text určen není. Ten je pouhým doplňkem k některým přednáškám z *fyziky*, kde se matematika využívá. Jde tu jednak o připomenutí – tedy o stručné vystižení jádra jistých matematických technik používaných ve fyzice, jednak o ukázkou, jak fyzika matematiky používá.

Zejména pro budoucího učitele fyziky jsou určeny další poznámky: plná jména osob v poznámce pod čarou¹, etymologie (\spadesuit), populárnější komentář (\clubsuit) apod.

\spadesuit *Kalkul* = počet, ze střlat. calculus = vápencový kamínek, kterým se počítalo, z lat. calx, -cis, f. vápenec.

\clubsuit Literatura tohoto typu se zpravidla nazývá „kuchařka“.

Upřímně uvítám všechny Vaše podněty, co mám doplnit do další verze.

Obsah

1	Binomická věta	2
2	Komplexní čísla a goniometrické funkce	2
3	Derivace	2
3.1	Zavedení	2
3.2	Význam v aplikacích	3
3.3	„Slovník“ pro derivace	3
3.4	„Gramatika“ pro derivace	3
3.5	Vyšší derivace	4
3.6	Taylorova řada	4
3.7	Funkce více proměnných	5
3.8	Operátor nabla, ∇	5
3.9	Derivace složené funkce více proměnných	6

¹Kvaternionový počet vytvořil sir William Rowan Hamilton, 1805-1865, irský matematik a fyzik

4	Infinitesimální počet a fyzikální realita	7
4.1	Motivace	7
4.2	Rozdíl v přístupu fyziky a matematické analýzy	7
4.3	Praktické použití	9
5	Integrál	12
5.1	Zavedení	12
5.2	Význam v aplikacích	13
5.3	„Slovník“ pro integrály	14
5.4	„Gramatika“ pro integrály	14
6	Vektorový prostor se skalárním součinem	14
7	Fourierovy řady	14
8	Fourierova transformace	14
9	Diracova δ-funkce	14

1 Binomická věta

2 Komplexní čísla a goniometrické funkce

3 Derivace

3.1 Zavedení

Uvažujme dvě fyzikální veličiny, např. polohu x na lince v peci a teplotu $f(x)$ v této poloze; ta bude jistě na poloze záviset. Zajímá nás vliv *změny* polohy na *změnu* teploty. Studium závislosti změn vede k zavedení derivace. Značme změny (přírůstky, difference) značkou Δ . Při nárůstu² x o Δx (posunutí) nechť vzroste teplota o Δf . Derivace je pak limitou

$$f'(x) = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta f}{\Delta x} \equiv \frac{df}{dx}. \tag{1}$$

Ve stejném významu se užívají i zápisy

$$f'(x) \equiv \frac{d}{dx}f(x) \equiv df/dx. \tag{2}$$

Derivaci podle *času* značíme ve fyzice často tečkou nad proměnnou: $d\mathbf{r}/dt \equiv \dot{\mathbf{r}}$.

Výraz df se nazývá (totální) *diferenciál* funkce f ; konečná změna Δf je *diference*.

\leftrightarrow Kdyby f byla lineární, pak by bylo $\Delta f = df$ přesně i pro konečné dx . V tom smyslu se říká, že df je lineární část přírůstku Δf . Danému bodu x_0 a diferenciálu dx odpovídá pak diferenciál $df = f'(x_0) dx$ přesně a pro libovolné dx .

Ve fyzikálních úvahách se často mluví o *konečném* přírůstku Δx , na rozdíl od *infinitesimálního* nebo *nekonečně malého* přírůstku dx . O tom se ještě zmíníme později.

²Samozřejmě může být Δx nebo Δf záporné; v tom případě fakticky nepůjde o nárůst, ale o pokles. Čtenáře zvyklého na algebraický součet, zahrnující i odčítání, to jistě nezmate.

↔ Pojmy derivace i limity (s kvantifikátory, ε , δ , ...) proberete detailně v úvodním kurzu matematické analýzy. Názornou představu infinitezimálních veličin (nekonečně malých či nekonečně velkých veličin různých celistvých řádů), kterou zde budeme používat, lze též vybudovat zcela korektně v alternativní analýze; ta je však založena na teorii polomnožin (angl. demiset), kde částí množiny nemusí být množina.

¶ *derivace* = odvození metaf. z lat. dērivātiō, -ōnis f. odvodnění z de- = od, rīvus, -ī m. = potok; ¶ *limita* = hranice, mez z lat. limes, -itis m. = mez (mezi poli); ¶ d, Δ, δ z lat. differentia, -æ f. = rozdíl, různost z dis- = roz-; ferō, ferre, tulī, lātum = nésti.

3.2 Význam v aplikacích

Vyjádříme-li funkci $y(x)$ křivkou (grafem v souřadnicích x, y), pak derivace $y'(x) = \operatorname{tg} \alpha$ v bodě (x, y) je *směrnicí tečny* křivky v tomto bodě. Graf je nutno ovšem vynášet tak, aby jednotky SI veličin x, y byly zobrazeny na osách stejně velkými úseky.

Je-li nezávisle proměnnou čas t , je $\dot{f} \equiv \frac{df}{dt}$ *rychlost*: je-li s dráha, je $\dot{s} = \frac{ds}{dt}$ rychlost pohybu; je-li T teplota, je $\dot{T} = \frac{dT}{dt}$ rychlost zahřívání apod.

♣ S tím souvisejí i různá běžná čtení derivace: dp/dt „časová změna hybnosti“, „přírůstek hybnosti za jednotku času“. Např. rychlost pohybu ds/dt se často čte jako „dráha za jednotku času“. Rozumí se tím, že *kdyby* byla rychlost pohybu stálá, *pak by* dráha uražená za jednotku času (tj. za sekundu) byla číselně rovna této rychlosti.

3.3 „Slovník“ pro derivace

$$\begin{array}{lll} (\text{konst})' = 0 & (\exp x)' = \exp x & (\arctan x)' = (1 + x^2)^{-1} \\ (x^n)' = nx^{n-1} & (\cos x)' = -\sin x & (\arcsin x)' = (1 - x^2)^{-1/2} \\ (\ln |x|)' = 1/x & (\sin x)' = \cos x & (\arccos x)' = -(1 - x^2)^{-1/2} \end{array}$$

♣ Norma předepisuje pro tangentu značku \tan , nikoli tg , tang apod.

3.4 „Gramatika“ pro derivace

3.4.1 Derivace součtu a součinu

Jsou-li α, β, γ konstanty a f, g, h funkce, platí

$$(\alpha f + \beta g - \gamma h)' = \alpha f' + \beta g' - \gamma h' \quad (3)$$

$$(fgh)' = f'gh + fg'h + fgh' \quad (4)$$

$$\left(\frac{f}{g}\right)' = \frac{f'g - fg'}{g^2} \quad \text{pro } g \neq 0. \quad (5)$$

3.4.2 Derivace složené funkce

Je-li $f = f(x)$, $x = \xi(t)$ a značíme-li $F(t) = f(\xi(t))$, platí

$$\frac{dF}{dt} = \frac{df}{dx} \frac{d\xi}{dt} \quad \text{čili} \quad \dot{F} = f'\dot{\xi} \quad (6)$$

Velmi často se ve fyzice nerozlišuje F od f , protože popisují *fyzikálně* tutéž veličinu. Pak se ovšem nerozlišuje ani x od ξ a píše se např.

$$\frac{df}{dt} = \frac{df}{dx} \frac{dx}{dt},$$

jako by se „krátilo diferenciálem dx “. To může hloubavého studenta zmást; taková interpretace také zradí u funkcí více proměnných. Především to však právem rozhoří matematika. Z jeho hlediska jsou totiž F a f zcela různé funkce $F(t)$ a $f(x)$, a taky x je nezávisle proměnná, zatímco ξ je funkce $\xi(t)$ nezávisle proměnné t .

Příklad: Značme τ teplotu podél linky v peci. Nechť roste pro $0 < x < 1$ lineárně, podle vztahu $\tau(x) = \tau_0 + x(\tau_1 - \tau_0)$. Teploměr projíždí linku zrychleně, pro $0 < t < 1$ je $\xi(t) = t^2$. Údaj $T(t)$ teploměru roste tedy kvadraticky s časem: $T(t) = \tau_0 + t^2(\tau_1 - \tau_0)$. Fyzik zdůrazňuje, že obojí T i τ znamenají totéž, totiž teplotu v peci. Matematik zdůrazňuje, že $T(t)$ a $\tau(x)$ jsou zcela různé funkce různých proměnných. Pravdu mají samozřejmě oba.

♣ Rozmyslete si, co plyne z fyzikální interpretace derivace složené funkce: údaj teploměru se mění ($\frac{dT}{dt} \neq 0$) opravdu jen tehdy, když se podél linky mění teplota ($\frac{d\tau}{dx} \neq 0$) a přitom se teploměr pohybuje ($\frac{d\xi}{dt} \neq 0$).

3.4.3 Derivace inverzní funkce

Derivace inverzní funkce je rovna převrácené hodnotě derivace funkce původní:

$$\frac{dx}{dy} = \frac{1}{\frac{dy}{dx}}. \quad (7)$$

Při geometrické interpretaci porovnáváme původní graf funkce s grafem překlopeným kolem osy prvního kvadrantu.

♣ Osy x , y si tedy promění polohu.

↔ Přesněji: Je-li $y = y(x)$ v okolí $U(x_0)$ bodu x_0 monotonní a má-li nenulovou derivaci, pak existuje inverzní funkce $x = x(y)$, tj. pro $X \in U$ platí $x(y(X)) = X$, a její derivace je rovna uvedenému výrazu. Symboly x , y mají na obou stranách rov. (7) trochu jiný význam, podobně jako výše u kap. 3.4.2.

3.5 Vyšší derivace

Derivovanou funkci můžeme opět derivovat: $(f')' \equiv f'' \equiv f^{(2)}$, neboli

$$\frac{d}{dx} \left(\frac{df}{dx} \right) \equiv \frac{d^2f}{dx^2}$$

a čteme „dé druhé f podle dé x na druhou“. Podobně tvoříme i vyšší derivace.

Zápis druhé derivace dx^2 zde znamená $(dx)^2$; nikoli tedy $d(x^2)$, což je první derivace podle výrazu x^2 a vyskytuje se příležitostně v analytické mechanice.

Vyšší derivace podle času značíme analogicky více tečkami: $\frac{d^2\mathbf{r}}{dt^2} \equiv \ddot{\mathbf{r}}$, $\frac{d^3\mathbf{r}}{dt^3} \equiv \dddot{\mathbf{r}}$.

3.6 Taylorova řada

Často můžeme zkoumanou funkci f rozvinout v okolí nějakého bodu x v mocninnou řadu podle vzdálenosti h od bodu x , tzv. Taylorovu³ řadu:

$$f(x+h) = f(x) + hf'(x) + \frac{h^2}{2}f''(x) + \frac{h^3}{6}f'''(x) + \dots = \sum_{k=0}^{N-1} \frac{h^k}{k!}f^{(k)} + \mathcal{O}(h^N). \quad (8)$$

↔ Řada konverguje k $f(x)$, pokud zbytek $\mathcal{O}(h^N) \rightarrow 0$ (kriteria např. Cauchy, Lagrange). Takovým funkcím se říká analytické (v bodě x). Neanalytická je např. funkce $f(x) = x^{5/3}$ v bodě $x = 0$; pro všechna ostatní

³Brooke Taylor, 1685-1731, anglický matematik.

$x \neq 0$ je však f analytická. Funkce $f(x) = e^{-1/x^2}$, $f(0) = 0$ má $f^{(n)} = 0$ pro všechna přirozená n , přesto není identicky nulová. Z hlediska teorie funkcí komplexní proměnné má v počátku ($x = 0$) podstatnou singularitu.

Taylorova řada je „nejlepší aproximací“ funkce $f(x)$ polynomem $P(x)$ v nejtěsnějším okolí bodu x a $n + 1$ člen řady popisuje n -tou derivaci funkce. Řada má milou vlastnost: známe-li již n členů a chceme-li jich mít $n + 1$, stačí přidat poslední; dosavadní členy řady se nezmění.

\longleftrightarrow Něco jiného je aproximace funkce polynomem na intervalu, např. $[-1,1]$. Takový polynom má zcela jiný tvar než např. Taylorova řada v bodě 0. Rovněž aproximace stupně n a $n + 1$ se zpravidla liší ve všech členech; nestačí tedy „doplnit poslední člen“.

3.7 Funkce více proměnných

3.7.1 Parciální derivace

V případě funkce více proměnných se zavádí **parciální** derivace s označením

$$\frac{\partial f(x, y, \dots, z)}{\partial x} \equiv \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right)_{y, \dots, z} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x, y, \dots, z) - f(x)}{\Delta x} \quad (9)$$

a čte se zpravidla „parciální dé f podle dé x při konstantním y, \dots, z “. Konstantností se rozumí to, že v procesu limity neměníme y, \dots, z . Výsledek sám — parciální derivace — je ovšem opět funkcí všech proměnných x, y, \dots, z . Tradičně se při více než jedné proměnné užívá značka ∂ namísto d .

♣ Přesně vzato, proměnné dole u závorky jen připomínají, ve kterých proměnných (kromě těch, podle kterých derivujeme) má být vyjádřena derivovaná funkce, když už užíváme téhož písmene f pro uvažovanou fyzikální veličinu bez ohledu na to, ve kterých proměnných je vyjádřena (viz 3.4.2). Proměnné, podle níž se derivuje, mezi nimi nebývají uvedeny.

3.8 Operátor nabra, ∇

Ukazuje se výhodné zavést stručné označení ∇ , případně **grad** (gradient), pro často se vyskytující konstrukci

$$\begin{aligned} \nabla F(x, y, z) \equiv \mathbf{grad} F(x, y, z) &= \left(\frac{\partial F}{\partial x}, \frac{\partial F}{\partial y}, \frac{\partial F}{\partial z} \right) \\ &= \mathbf{a}(x, y, z) \end{aligned} \quad (10)$$

Symbol ∇ se nazývá nabra, a je to tedy vektorový operátor (předpis vytvářející ze skalární funkce $F(x, y, z)$ vektorovou funkci $\mathbf{a}(x, y, z)$).

♣ V knihách je nabra tučně, protože to je vektor. Vřele doporučujeme při ručním psaní psát nad nabra „vektorovou“ šipku, tedy $\vec{\nabla}$.

¶ Jméno nabra je podle staroasyrského hudebního nástroje, lry tohoto tvaru.

Protože ∇ je vektorem, můžeme s ním vytvářet i součiny typické pro vektor: skalární a vektorový. Pokud přitom zároveň ∇ působí na veličinu, s níž ho tento součin váže, užívá se pro něj speciálních jmen, totiž **div** (divergence), resp. **rot** (rotace; v angl. též často **curl**):

$$\nabla \cdot \mathbf{v} \equiv \text{div } \mathbf{v} = \frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z} = \gamma(x, y, z) \quad (11)$$

$$\nabla \times \mathbf{v} \equiv \mathbf{rot } \mathbf{v} = \left(\frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z}; \frac{\partial v_x}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial x}; \frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \right) = \mathbf{b}(x, y, z). \quad (12)$$

Ve všech ostatních případech zůstává označení **grad**, tedy např. skalární operátor

$$\mathbf{v} \cdot \nabla \equiv \mathbf{v} \cdot \mathbf{grad} = v_x \frac{\partial}{\partial x} + v_y \frac{\partial}{\partial y} + v_z \frac{\partial}{\partial z} \quad (13)$$

¶ gradient: lat. gradiens stoupající; vektor **grad** φ má směr nejprudšího stoupání funkce φ ; rotace=otáčení: lat. rotō, -āre kroužiti; divergence=rozcházení: lat. dīvertō, -ere rozcházeti se.

Znalost polí $\mathbf{div} \mathbf{v}$ a $\mathbf{rot} \mathbf{v} = \mathbf{a}$ uvnitř oblasti \mathcal{V} spolu se znalostí hodnot v_n na hranici $\partial\mathcal{V}$ určuje jednoznačně hodnoty \mathbf{v} uvnitř celé \mathcal{V} .

Situace je obdobná tomu, že znalost vektorového a skalárního součinu neznámého vektoru se známým určuje neznámý vektor jednoznačně, viz rov. (??), přičemž roli známého vektoru zde hraje nabra, ∇ .

3.8.1 Fyzikální význam operátoru ∇ (tj. grad, div, rot)

grad: Vektor **grad** φ má směr nejprudšího nárůstu pole φ ; je kolmý k *ekviskalární* ploše, tj. ku ploše dané rovnicí $\varphi(x) = \text{konst}$ (k „vrstevnicí“).

Důkaz viz příklad 4.3.3.

$\mathbf{v} \cdot \mathbf{grad}$: tzv. *konvekční* derivace, *proudová* derivace. Skalár $\mathbf{v} \cdot \mathbf{grad} \varphi$ udává změnu veličiny φ (např. teplota) naměřenou v důsledku toho, že pole $\varphi(\mathbf{r})$ je nehomogenní a že měřidlo (teploměr) se v něm pohybuje rychlostí \mathbf{v} .

Viz rozbor rov. (17).

div: Je-li \mathbf{v} rychlost tekutiny v bodě \mathbf{r}_0 , pak skalár $\mathbf{div} \mathbf{v}$ udává vydatnost zdroje tekutiny v tomto bodě, tj. oč více tekutiny vyteče z okolí tohoto bodu ven, než jí vteče dovnitř. Množství tekutiny zde měříme objemem; má-li tekutina hustotou ρ , pak $\mathbf{div}(\rho\mathbf{v})$ udává rozdíl v hmotnosti.

Důkaz viz příklad 4.3.4.

rot: Je-li \mathbf{v} rychlost tekutiny v bodě \mathbf{r}_0 , pak vektor $\mathbf{rot} \mathbf{v} = \mathbf{a}$ měří otáčení tekutiny kolem osy \mathbf{a} (ve smyslu pravidla pravé ruky) procházející tímto bodem.

Důkaz viz příklad 4.3.5.

3.9 Derivace složené funkce více proměnných

Nechť je f funkcí více proměnných, např. $f = f(x, y, z)$ a tyto proměnné jsou opět funkcemi dalších proměnných, např. $x = \xi(u, v)$, $y = \eta(u, v)$, $z = \zeta(u, v)$. Pak můžeme zavést složenou funkci $F(u, v) = f(\xi(u, v), \eta(u, v), \zeta(u, v))$ a platí např.

$$\frac{\partial F}{\partial v} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial \xi}{\partial v} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial \eta}{\partial v} + \frac{\partial f}{\partial z} \frac{\partial \zeta}{\partial v}. \quad (14)$$

Jako v kap. 3.4.2, ani zde se ve fyzice obvykle nerozlišuje F od f , ξ od x atp.

V mechanice závisí velmi často funkce více proměnných (prostorových) na jediné proměnné – na čase t . Uvažujme např. teplotu $\tau = \tau(x, y, z, t)$ a $x = \xi(t)$, $y = \eta(t)$, $z = \zeta(t)$. Pak můžeme zavést složenou funkci $T(t) = \tau(\xi(t), \eta(t), \zeta(t), t)$ a platí

$$\frac{dT}{dt} = \frac{\partial \tau}{\partial x} \frac{d\xi}{dt} + \frac{\partial \tau}{\partial y} \frac{d\eta}{dt} + \frac{\partial \tau}{\partial z} \frac{d\zeta}{dt} + \frac{\partial \tau}{\partial t} \quad (15)$$

Jako v kap. 3.4.2, ani zde se ve fyzice obvykle nerozlišuje T od τ , ξ od x atd. a píše se

$$\begin{aligned} \dot{T} &\equiv \frac{dT}{dt} = \underbrace{\frac{\partial T}{\partial x}\dot{x} + \frac{\partial T}{\partial y}\dot{y} + \frac{\partial T}{\partial z}\dot{z}}_{\mathbf{v} \cdot \mathbf{grad} T} + \frac{\partial T}{\partial t}, \quad \text{neboli} \\ \frac{dT}{dt} &= \mathbf{v} \cdot \mathbf{grad} T + \frac{\partial T}{\partial t}. \end{aligned} \quad (16)$$

Levá strana rov. (16), tedy člen $\frac{dT}{dt}$, se nazývá zpravidla *úplná* neboli *totální derivace*. První člen pravé strany se nazývá často *konvekční* neboli *proudová derivace*. Poslední člen, $\frac{\partial T}{\partial t}$, se pak nazývá *lokální* neboli *místní derivace*.

Je potřeba si uvědomit fyzikální interpretaci jednotlivých členů. Nechť např. funkce $\tau(x, y, z, t)$ určuje teplotu T v terénu a \mathbf{r} je poloha teploměru. Údaj T teploměru se s časem mění: $T = T(t)$. Jeho změna (úplná derivace $\frac{dT}{dt}$) je podle rov. (16) rovna

$$\frac{dT}{dt} = \mathbf{v} \cdot \mathbf{grad} \tau + \frac{\partial \tau}{\partial t}, \quad \text{zpravidla psáno} \quad \frac{dT}{dt} = \mathbf{v} \cdot \mathbf{grad} T + \frac{\partial T}{\partial t} \quad (17)$$

a je dána jednak tím, že se v daném místě v průběhu dne teplota mění (místní derivace $\frac{\partial T}{\partial t}$), jednak tím, že se teploměr pohybuje ($\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$), přičemž v různých bodech terénu je různá teplota ($\mathbf{grad} T \neq \mathbf{0}$), a ještě je nutno, aby se teploměr nepohyboval kolmo ke gradientu (nárůstu) teploty – tj. po „vrstevnici“ teploty, jinak by skalární součin $\mathbf{v} \cdot \mathbf{grad} T$ byl nulový.

4 Infinitesimální počet a fyzikální realita

4.1 Motivace

Člověk jinak uvažuje pro sebe (primitivněji, schematicky, z jistých „stavebních prototypů“), a jinak pak nahlas sdělí ostatním, na co přišel („učesaně“, nejkratší cestou k cíli). Stejně je tomu i s fyzikálními úvahami, vedoucími nakonec k formulaci fyzikálních zákonů vyjádřených rovnicemi. Pokusíme se tu popsat právě ty výchozí primitivní, schematické úvahy – nejen jejich výsledky v definitivní úpravě.

Funkční vztahy mezi fyzikálními veličinami jsou velmi často dány diferenciálními a integrálními rovnicemi. Odvozujeme-li však tyto rovnice z fyzikálních představ, neuvažujeme obvykle v kategoriích derivací. Postupujeme nejčastěji tak, že uvažujeme malé přírůstky zvané v tomto kontextu *infinitesimální* (např. malý kousek hmoty; malé posunutí; malý přírůstek času a jemu odpovídající změny všech veličin, které během něj nastanou). Vyvozujeme, jak tyto přírůstky spolu souvisejí a srovnáváme je navzájem. Jejich poměry po následném limitním přechodu vedou k derivacím a k diferenciálním rovnicím, popisujícím matematicky daný fyzikální jev. Limitní přechod sám je však pro fyzika již zpravidla nezajímavý, je jen technickým dokončením, často se ani nezdůrazňuje (rozběr a výpočet této limity může ovšem být obtížný i zajímavý na cvičení z matematické analýzy).

4.2 Rozdíl v přístupu fyziky a matematické analýzy

V základních partiích fyziky jde z hlediska fyziky často o teleologický přístup: hledám řešení, o němž vím předem, že existuje a že je jediné; přitom i třída myslitelných řešení bývá značně omezená. Pokud by použitý aparát matematiky nevedl k řešení či připouštěl řešení víc, pak

- matematická formulace (úlohy, okrajových a počátečních podmínek, působících vlivů) byla natolik zjednodušená, že připouští i situaci fyzikálně nereálnou, tj. v přírodě se nevyskytující: např. časový průběh síly, který by byl dán v okolí času $t = 0$ vztahem

$$F(t) = F_0 \sin\left(\frac{1}{t}\right). \quad (18)$$

↔ I v takovém případě bývá zajímavé někdy později zjistit, odkud se „nefyzikální“ řešení vzalo a jestli mu přece jen nelze nějaký ten význam dát.

- anebo je ona „neřešitelnost“ principiální, např. pokus o použití totálního diferenciálu na plochu v bodě, kde má plocha hrot (třeba vrchol jehlanu). Pak buď použitý fyzikální model nebyl v dané situaci vhodný (je příliš hrubý nebo se vyskytují další, neuvažované jevy), anebo je nedostatek v naší (fyzikální) úvaze, jak ilustrujeme dále:

— Elektrická intenzita na hrotu nabitě jehly vyjde nekonečně velká a nemající směr. To signalizuje jednak, že na ostřejší jehle bude opravdu elektrické pole silnější než na tupé, jednak že skutečná jehla nikdy není na špičce bodová (např. už kvůli rozměrům atomů), jednak že při skutečném pokusu může docházet k novým jevům (sršení, elektrický průraz).

— Při studiu šíření světla v dvojosém krystalu podél optické osy zjistíme, že při výpočtu dvojnásobné limity *závisí* výsledek na pořadí dílčích limit. Bereme to jako upozornění na singulární tvar vlnoplochy, která sama sebe protíná v bodě. Chová se podobně jako dvojplocha tvořená rotací křivky podle své sečny A, B. Ta má v každém z bodů A, B v každém rovinném řezu obsahujícím sečnu dvě tečny; přitom křivky v tomto řezu přecházejí z „vnější“ slupky dvojplochy do „vnitřní“ a naopak.

V řadě případů je to nejen praktická stránka měření, co omezuje přesnost při stanovení definované veličiny. I fyzikální veličina sama má pro každý objekt jistou rozumnou dolní hranici přesnosti: u vzdálenosti dvou měst asi platí ono tesařské „centimetr žádná míra“, hmotnost člověka udaná v mikrogramech navozuje otázku, co vlastně ještě k živému, dýčejícímu člověku patří. Pak ovšem i závislosti, se kterými se v tomto kontextu setkáme, budou „jednodušší“ než ty, se kterými se sejdete při studiu obecných funkcí v matematické analýze. Vzhledem k jejich fyzikálnímu zavedení bude zpravidla postačující popis funkcemi hladkými (tj. spojitými a majícími derivaci) všude, až na jisté dané plochy – hranice těchto objektů. Podobně často nemusíme zkoumat jinak obtížné otázky existence řešení rovnice; z fyzikální podstaty problému zpravidla vyplývá existence řešení, případně i jeho jednoznačnost.

↔ Uvažte také, že — striktně vzato — limitní přechod nezbytný v matematické analýze pro derivaci vyžaduje údaj o měřené veličině v tak malých rozměrech, kde její původní definice ztrácí smysl. Pro měření rychlosti dx/dt těžko určíme polohu vlaku s přesností $dx = 1$ mm, přesnost v mikrometrech vyvolává pochybnosti, co vlastně k vlaku patří a co ne, a přesnost vyšší, než je poloměr jádra atomu, nebudeme rozebírat. A to jsou pro $\Delta x \rightarrow 0$ jen první krůčky!

Z toho hlediska lze snadněji interpretovat přístup alternativní analýzy s polomnožinami a s nekonečně malými a velkými veličinami různých řádů.

Naproti tomu v jednotlivých zdůvodněných případech budeme používat i funkce dosti komplikované. Např. poloha klasické částice vykonávající Brownův pohyb je výstižně popsána spojitou funkcí nemající derivaci v žádném bodě. Kvantovou částici popíšeme zase komplexní vlnovou funkcí nebo nekonečněrozměrným stavovým vektorem. Pro popis diskrétního prostředí nebo pro veličiny mající charakter spektrálního rozkladu může být vhodná δ -funkce (ze 2. dílu kalkulu) nemající jednoduchou analogii mezi např. lebesgueovskými integrovatelnými funkcemi. Jevy mající náhodný charakter (šum, nepolarizované světlo, elektrickou

intenzitu tepelného záření černého tělesa) lze úspěšně popsat také jen poměrně složitými strukturami.

4.3 Praktické použití

V matematice se diferenciálem df popisuje chování nikoli funkce $f(x)$, ale její tečny, tečné nadroviny apod. Ve fyzice si však infinitezimální přírůstek df představujeme jako přírůstek *skutečné* funkce, konečný, ale

- natolik malý, aby šlo v rámci požadované přesnosti zanedbat rozdíl mezi ním a matematickým diferenciálem, a přitom
- natolik velký, aby šlo podržet užitý fyzikální model a nebylo nutno např. přecházet do atomární a subatomární fyziky.

4.3.1 Fyzikální úvaha

Při fyzikální úvaze předpokládáme, že objekt je v infinitezimálním rozmezí zcela homogenní: obláček⁴ dV plynu o infinitezimálním objemu dV a infinitezimální hmotnosti dm má polohu plně určenou jediným polohovým vektorem \mathbf{r} , má hustotu $\rho(\mathbf{r}) = dm/dV$, má jistou teplotu T , tlak p apod. Přitom tedy

- žádná z veličin ρ , T , p již nezávisí na konkrétní velikosti dV — tj. nezměnila by se, kdybychom sledovali třeba jen desetinu oblasti dV obláčku;
- kdyby však např. takto kleslo dV na desetinu, pak by se na desetinu zmenšilo i dm . Všechny spolu související infinitezimální veličiny jsou si tedy v tomto smyslu přímo úměrné;
- *nepřipouštíme*, že díky konečnosti obláčku bychom mohli brát jeho polohu \mathbf{r} s rozptylem řádově $\sqrt[3]{dV}$ a že by se tedy v rámci dV mohl měnit tlak, hustota, teplota atd. Tyto všechny změny se mohou objevit až v novém, sousedním obláčku.

Uvažme dále „sousední“ obláček dV^* . Ten je ovšem také homogenní, ale všechny uvedené hodnoty v něm budou změněné o jistý infinitezimální přírůstek (je-li záporný, znamená to samozřejmě úbytek). Má tedy polohu $\mathbf{r}^* = \mathbf{r} + d\mathbf{r}$, hustotu $\rho^* = \rho + d\rho$, teplotu $T^* = T + dT$, je v něm tlak $p^* = p + dp$ apod. Posunutí $d\mathbf{r}$ je *nová* infinitezimální veličina: je *nezávislá* na dV , ale přitom na $d\mathbf{r}$ závisí přírůstky $d\rho$, dT , dp (a to opět lineárně). Zpravidla nepotřebujeme porovnávat, zda má nový sousední obláček objem dV^* stejný jako původní, tedy dV , protože, jak bylo zřejmé, na konkrétní velikosti dV , resp. dV^* žádná z veličin ρ , T , p , resp. ρ^* , T^* , p^* nezávisela.

↔ Něco jiného nastane při studiu deformace kontinua. Tam právě záleží na časové změně velikosti i tvaru jistého infinitezimálního „obláčku“. Proto pro jeho rozměry zavedeme prostě nové proměnné. Infinitezimální hranol umístěný v bodě \mathbf{r} má infinitezimální hrany ξ , η , ζ , které se za dobu dt deformací změni na $\xi + d\xi$, $\eta + d\eta$, $\zeta + d\zeta$. Fakticky jde o dvojí infinitezimální změnu. Viz kap. QQQ.

⁴Často se ani nerozlišuje označení objektu – obláčku (oblast \mathcal{V}) od jeho atributu – fyzikální veličiny (objem V). Je to pochopitelně nesprávné, ale jen málokdy by to mohlo vést k chybě.

4.3.2 Matematické zpracování výrazů s diferenciály

Při následném matematickém zpracování během dalších úprav

- vypadnou členy, které neobsahují infinitezimální veličiny („prosté členy“)
- zůstanou (některé) členy, obsahující právě jeden infinitezimální člen („infinitezimální veličiny prvního řádu“)
- mohou zůstat i členy obsahující součiny více infinitezimálních výrazů („infinitezimální veličiny vyšších řádů“), ale ty při následné limitě vypadnou. Můžeme je proto vynechávat již během práce.

Celá situace připomíná aproximace funkcí pomocí mocninných rozvoje (zde jsou to rozvoje v mocninách infinitezimálních přírůstků dt , dx , dp , dm atp.). Infinitezimální veličiny vyšších řádů můžeme proto zpravidla zanedbávat už v úvodních fyzikálních úvahách: bereme $(1 + d\varphi)^3 = 1 + 3d\varphi$ apod. V každém případě je zanedbáme před sestavením diferenciální rovnice.

← Vzpomeňte si na to při čtení textu po řešení následujícího příkladu.

♣ Samozřejmě se může vzácně stát, že vypadnou nejen prosté členy, ale i všechny infinitezimální veličiny prvního řádu. Pak budeme muset výpočet opakovat a podržet i členy nejbližšího vyššího řádu.

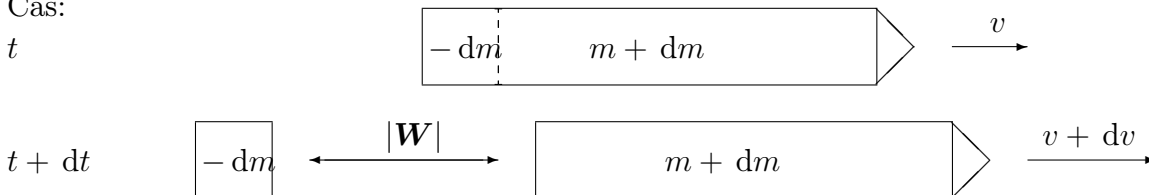
4.3.3 Ilustrace

Příklad 4.3.1: Odvoďte pohybovou rovnici pro těleso s proměnnou hmotou, např. pro pohyb rakety.

Fyzikální formulace Uvažujme pro jednoduchost jen pohyb podél osy x ; značka v bude tedy znamenat x -ovou složku vektoru \mathbf{v} atp. Velikost vektoru \mathbf{W} budeme značit $|\mathbf{W}|$.

V **jistém okamžiku** t má raketa rychlost v a hmotnost m . V raketě hoří pohonná směs „rychlostí hoření“ q kg/s a mění se tím v plyny (samozřejmě téže hmotnosti), které

Čas:



proudí od rakety rychlostí o velikosti $W \equiv |\mathbf{W}|$. Systém (tvořený raketou) má na začátku hybnost $p = mv$. Podle Newtonova zákona síly platí $F = ma = dp/dt$. Protože ve směru pohybu nepůsobí žádné vnější síly, nemění se hybnost systému.

Po infinitezimální době dt se změní čas na $t^* = t + dt$, hmotnost rakety se změní⁵ na $m^* = m + dm = m - q dt$, její rychlost na $v^* = v + dv$ a hybnost na $p^* = m^*v^* = (m - q dt)(v + dv)$. Vedle toho však přibyl obláček spáleného paliva o hmotnosti dm pohybující

⁵Všimněte si dobře tohoto obratu. Zdálo by se přirozenější rovnou mluvit o úbytku, ale velmi snadno bychom pak udělali chybu ve znaménku: je úbytek kladný, nebo záporný? Proto je lepší všude uvažovat „přírůstek“ a připustit, že může vyjít kladný či záporný.

se rychlostí $v + dv - W$ a mající tedy hybnost $p^{**} = dm \cdot (v + dv - W) = q(v + dv - W) dt$. Protože se hybnost systému (tvořeného nyní zbylou raketou a obláčkem spáleného paliva) nezměnila, musí platit

$$\begin{aligned} p = mv &= p^* + p^{**} = (mv - qv dt + m dv - q dt dv) + (qv dt + q dv dt - qW dt) \\ &= mv + m dv - qW dt \end{aligned} \quad (19)$$

$$0 = m dv - qW dt. \quad (20)$$

„Prostý člen“ mv (bez infinitezimálních veličin) se vyrušil, infinitezimální veličiny vyšších řádů se ani nevyskytly a po vydělení dt a úpravě zbývá hledaná rovnice

$$m \frac{dv}{dt} = qW. \quad (21)$$

Výraz na pravé straně – hmotnost krát zrychlení – můžeme podle Newtonova zákona síly $F = ma$ pokládat za sílu, tzv. *reaktivní sílu*, která urychluje raketu; ta je tedy úměrná výtokové rychlosti W spálených plynů a „rychlosti hoření“ paliva $q = dm/dt$. **(Konec řešení)**

Při tomto postupu nebylo třeba zanedbávat infinitezimální veličiny 2. řádu, protože členy typu $q dt dv$ z rov. (19) se všechny vyrušily. Kdybychom však nejprve určili rychlost obláčku plynu jako $v - W$ a poté rychlost zbytku rakety jako $v + dv$, dostali bychom analogickou rovnici

$$\begin{aligned} p = mv &= p^* + p^{**} = (mv - qv dt + m dv - q dt dv) + (qv dt - qW dt) \\ &= mv + m dv - qW dt - q dv dt. \end{aligned} \quad (22)$$

Opět se vyruší člen mv , zbydou infinitezimální veličiny 1. řádu a navíc člen 2. řádu $-q dv dt$, takže po vydělení dt a úpravě má rovnice nyní tvar

$$m \frac{dv}{dt} = qW + q dv. \quad (23)$$

Nyní provedeme limitní přechod $dv \rightarrow 0$; tím ovšem poslední člen vymizí, takže výsledná rovnice vyjde stejná jako rov. (21). Subtilní úvaha, zda uvažovat vzájemnou rychlost W obláčku vůči raketě před shořením nebo po shoření, tedy nemění nic na konečném výsledku.

Příklad 4.3.2: Barometrická formule. Jak se mění v atmosféře tlak vzduchu s nadmořskou výškou? Uvažujme nejjednodušší situaci klidného vzduchu v mechanické rovnováze.

Řešení:

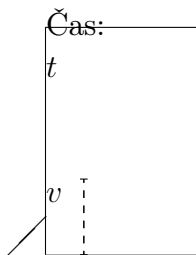
Tlak vzduchu v nadmořské výšce z je vlastně hydrostatickým⁶ tlakem známým z Archimédova⁷ a Pascalova⁸ zákona a je dán tíhou vzduchu nacházejícího se nad úrovní z . V myšleném válci o průřezu s plochou⁹ dS nechť je v nadmořské výšce z tlak $p = dF/dS$, kde dF je síla působící kolmo na plochu dS , způsobená tíží vzduchového sloupce se základnou dS .

⁶Pro puristy: aerostatickým

⁷Archimédes ze Syrakus (Sicílie), matematik, fyzik a – v našich pojmech – vynikající technik a aplikátor vědy, 287–212 př.Kr.

⁸Blaise Pascal, francouzský matematik, fyzik, filosof a spisovatel, 1623–1662

⁹Tato plocha by mohla být klidně konečná a nikoli infinitezimální, aniž by to ovlivnilo další postup; neuvažujeme totiž jakoukoliv závislost ve vodorovných směrech x a y . Berme to jako cvičení na situaci s několika nezávislými infinitezimálními veličinami.



Přesuňme se o infinitezimální výšku dz výše. Tam bude tlak nižší o tíhu způsobenou válečkem o základně dS a výšce dz , který tedy má objem $dV = dS \cdot dz$, hmotnost $dm = \rho dV$ a tedy $dF = g dm = \rho g dV$. Změna tlaku dp je proto

$$dp = -\frac{dF}{dS} = -\frac{\rho g dV}{dS} = -\rho g dz . \quad (24)$$

Rovnice $dp = -\rho g dz$ se nazývá *barometrická formule*; můžeme ji řešit, známe-li (z termodynamiky), jakou má vzduch hustotu ρ při tlaku p , tj. závislost $\rho = \rho(p)$, resp. $\rho = \rho(p, T)$ při různých teplotách T .

Příklad 4.3.3: Fyzikální význam operátorů ∇ , **grad**

Vektor **grad** φ má směr nejprudšího stoupání funkce φ ; je kolmý k „vrstevnici“ – ku ploše dané rovnicí $\varphi(x) = \text{konst.}$ K významu skalárního operátoru $\mathbf{v} \cdot \mathbf{grad}$ viz rozbor rov. (17).

Řešení:

Uvažujme bod \mathbf{r}_0 , v němž $\varphi(\mathbf{r}_0) = \varphi_0$, a posunutí $d\mathbf{r}$ vedoucí do bodu $\mathbf{r}_0 + d\mathbf{r}$ s toutéž hodnotou $\varphi(\mathbf{r}_0 + d\mathbf{r}) = \varphi_0$. Pak je $d\varphi = \varphi_0 - \varphi_0 = 0$, přičemž v rozvoji do 1. řádu platí

$$d\varphi = \varphi(\mathbf{r}_0 + d\mathbf{r}) - \varphi(\mathbf{r}_0) = \left(\varphi(\mathbf{r}_0) + \mathbf{grad} \varphi(\mathbf{r}_0) \cdot d\mathbf{r} \right) - \varphi(\mathbf{r}_0) = \mathbf{grad} \varphi(\mathbf{r}_0) \cdot d\mathbf{r}. \quad (25)$$

Protože $d\varphi = 0$, je vektor **grad** $\varphi(\mathbf{r}_0)$ kolmý k vektoru posunutí $d\mathbf{r}$ ležícímu na „vrstevnici“.

Příklad 4.3.4: Fyzikální význam operátoru **div**

Je-li \mathbf{v} rychlost tekutiny v bodě \mathbf{r}_0 , pak skalár **div** \mathbf{v} udává, jaký objem tekutiny se ztrácí v okolí tohoto bodu (má-li tekutina hustotou ρ , pak **div**($\rho\mathbf{v}$) udává ztrátu v hmotnosti).

Řešení:

Příklad 4.3.5: Fyzikální význam operátoru **rot**

Vektor **rot** $\mathbf{v} = \mathbf{a}$ měří otáčení tekutiny kolem osy \mathbf{a} (ve smyslu pravidla pravé ruky).

Řešení:

5 Integrál

5.1 Zavedení

5.1.1 Jednoduchý integrál, primitivní funkce

Je-li $F' = f$ na intervalu $[a, b]$, pak funkci f nazýváme derivací funkce F a funkci F nazýváme **primitivní funkcí** k funkci f neboli (neurčitým) integrálem¹⁰ funkce f .

¹⁰Pro upřesnění: Newtonův integrál.

Primitivní funkce je určena jednoznačně až na aditivní konstantu, protože funkce $F(x)$ a $F(x) + \text{konst}$ mají touž derivaci. Výraz

$$F(b) - F(a) \equiv [F(x)]_a^b = \int_a^b f(x) dx \quad (26)$$

nazýváme (určitým) integrálem z funkce f od dolní meze $x = a$ do horní meze $x = b$.

V praxi většinou počítáme integrál jako primitivní funkci. Funkce $F(x) = \int_a^x f(\xi) d\xi$, tj. funkce horní meze integrálu, je primitivní funkcí k f , tj.

$$\frac{dF}{dx} = \frac{d}{dx} \int_a^x f(\xi) d\xi = f(x)$$

↔ Ve fyzice jde zpravidla o funkce natolik jednoduché, že jsou integrovatelné (a to se stejným výsledkem) podle Newtona, Riemanna, Lebesgua, Perrona, Stieltjesa, . . . Zpravidla plně vyhovuje Lebesguův integrál; tam, kde by byly potíže (Diracova δ -funkce ve 2. dílu kalkulu), výslovně upozorníme.

♣ Symbol \int je stylizované písmeno S = summa. Symbol diferenciálu dx pochází z Riemannova pojetí integrálu jako limity součtu ploch obdélníků

$$\int f(x) dx = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \sum_k f(x_k) \cdot \Delta x_k$$

o základnách Δx_k (na které je rozdělen interval $[a, b]$ a na nichž leží body x_k) a o výškách daných funkčními hodnotami $f(x_k)$.

5.1.2 Integrály ve vícerozměrném prostoru

Integrál v Riemannově pojetí lze názorně rozšířit do vícerozměrného prostoru na integrál dvojný, trojný, . . . Jako je $J = \int_{\mathcal{J}} dx$ délka intervalu \mathcal{J} , tak $S = \iint_{\mathcal{M}} dx dy$ určuje obsah oblasti \mathcal{M} a $V = \iiint_{\mathcal{V}} dx dy dz$ udává objem V trojrozměrné množiny \mathcal{V} .

Užívané značení: $dx dy dz \equiv dV \equiv d^3\mathbf{r}$. Je radno vypsát exponent (zde 3). Je to jednak z důvodů rozměrových: $d\xi$ má stejný rozměr jako ξ , tedy $d^3\mathbf{r}$ se měří v m^3 , nikoli m, jednak na odlišení od vektoru $d\mathbf{r} \equiv \{dx; dy; dz\}$ i od skaláru $dr \equiv |d\mathbf{r}|$ figurujících v křivkovém integrálu (tj. podél dané křivky). Integrál přes uzavřenou křivku se značí kroužkem přes integřítka: \oint .

Meze integrace se často zkracují, takže např. křivkový integrál z bodu o polohovém vektoru \mathbf{r}_1 podél křivky Γ do bodu \mathbf{r}_2 se namísto $\int_{\mathbf{r}_1}^{\mathbf{r}_2}$ zapisuje zpravidla $\int_{(1)}^{(2)}$, nebo dokonce i bez závorek \int_1^2 , nehrozí-li nedorozumění. Připomeňme, že pro křivku Γ délky s vedoucí z bodu \mathbf{r}_1 do \mathbf{r}_2 platí $\int_{\Gamma} d\mathbf{r} = \mathbf{r}_2 - \mathbf{r}_1$, zatímco $\int_{\Gamma} dr = s$.

5.2 Význam v aplikacích

Integrál $\int_a^b f(x) dx$ udává plochu mezi křivkou f a osou x od $x = a$ do $x = b$ (nad osou x kladně, pod ní záporně).

Trojný integrál $\iiint_{\mathcal{V}} d^3\mathbf{r} \equiv \iiint_{\mathcal{V}} dV = V'$ přes oblast \mathcal{V} určí její trojrozměrný objem V' .

Trojný integrál $\iiint_{\mathcal{V}} \rho(\mathbf{r}) d^3\mathbf{r} \equiv \iiint_{\mathcal{V}} \rho(\mathbf{r}) dV = m$ určí hmotnost m tělesa rozloženého v oblasti \mathcal{V} s hustotou ρ .

Mnoho dalších interpretací plyne ze vztahu integrálu a derivace.

5.3 „Slovník“ pro integrály

$$\int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} \quad \text{pro } n \neq -1 \quad \int \frac{dx}{x^2+1} = \arctg x \quad \int \sin x dx = -\cos x$$
$$\int \frac{dx}{x} = \ln \left(\frac{|x|}{x_0} \right) \quad \int e^x dx = e^x \quad \int \cos x dx = \sin x$$

U primitivní funkce může být aditivní konstanta; pro stručnost ji zde nevypisujeme.

Konstanta x_0 u logaritmu je libovolná, ale má fyzikální rozměr, a to stejný jako x . Jejím zavedením předejdeme rozměrovým nesrovnalostem typu „logaritmus metru“.

5.4 „Gramatika“ pro integrály

Integrál lineární kombinace:

$$\int (\alpha f \pm \beta g) dx = \alpha \int f dx \pm \beta \int g dx \quad (27)$$

Integrace per partes:

$$\int f'g dx = fg - \int fg' dx \quad (28)$$

Integrace substitucí:

$$\int f(g(x)) g'(x) dx = \int f(y) dy \quad (29)$$

Derivace podle parametru:

$$\frac{\partial}{\partial \alpha} \int f(x, \alpha) dx = \int \frac{\partial}{\partial \alpha} f(x, \alpha) dx \quad (30)$$

Příklad: Známe integrál $\int e^{\alpha x} dx = \alpha^{-1} e^{\alpha x}$. Derivací obou stran podle α dostáváme

$$\int x e^{\alpha x} dx = -\alpha^{-2} e^{\alpha x} + \alpha^{-1} x e^{\alpha x}.$$

Tak lze opakovanou derivací a nakonec dosazením $\alpha = 1$ snadno spočítat pro libovolnou mocninu n integrály typu $\int x^n e^{-x} dx$, $\int x^n \cos x dx$, $\int x^n \sin x dx$ apod. (Téhož výsledku zde dosáhneme i integrací per partes volbou $f = x$, $f' = 1$, $g = e^x$ apod.)

¶ *integrál* ze střlat. integrālis = celkový < lat. integer = netknutý, neporušený z in- = ne-; tangō, -ere, tetigī, tāctum = dotýkati se; ¶ *primitivní* = prvotní z lat. prīmītivus t.v. < prīmus = přední, první; ¶ *substituce* z lat. substituō, -ere, -uī, -ūtum = dosadit, ze sub- = pod-; stō, -āre, stetī, stātūrus = státi; ¶ *per partes* = po částech z lat. per partēs t.v., per = přes; pars, -tis f. část.

6 Vektorový prostor se skalárním součinem

7 Fourierovy řady

8 Fourierova transformace

Perioda $l \rightarrow \infty$

9 Diracova δ -funkce