

Varpa

A?

BTT 2 / Kevät 2013

Tentti to 30.5. klo 13:00 – 17:00

Aalto-yliopisto

Kokeessa saa käyttää laskinta. Laskujen välivaiheet on kirjoitettava käsin näkyviin. Taulukkokirjoja ei sallita; kaavoja löytyy paperin kääntöpuolelta. Kukin tehtävä on kuuden pisteen arvoinen. Tehtävät eivät välttämättä ole vaikeusjärjestyksessä.

Tehtävä 1: Esitä lineaarikuvauksen $L: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $L(x, y) = (x_1 - x_2, 2x_1 + 4x_2)$ matriisi standardikannassa ja vektorien $v_1 = (1, -1)$, $v_2 = (1, -2)$ määräämässä kannassa.

Tehtävä 2: Laske matriisin $\begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$ ominaisarvot ja -vektorit. Piirrä kuva, jossa matriisi on tulkittu lineaarikuvaukseksi ja josta ominaisarvojen ja -vektorien geometrinen merkitys käy ilmi.

Tehtävä 3: Laske matriisin $\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 4 \\ 0 & 2 & -2 & 3 \\ 1 & 1 & -4 & -2 \end{pmatrix}$ determinanti. Mikä on yleisesti ottaen determinantin geometrinen merkitys, kun matriisi tulkitaan lineaarikuvaukseksi? Anna esimerkki ja piirrä kuva 2×2 -tilanteesta.

Tehtävä 4: Laske $\int x \cos(5x) dx$ ja $\int_0^\pi x^2 \sin(x) dx$.

Tehtävä 5: Laske vektorikentän $F(x, y) = (xy, 2x - y)$ polkuintegraali origosta pisteeseen $(1, 1)$ pitkin paraabelia $y = x^2$.

Tehtävä 6: Olkoon B avaruuden \mathbb{R}^3 yksikköpallo,

$$B = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + z^2 \leq 1\},$$

ja olkoon $F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, $F(x, y, z) = (3x, 3y, 3z)$. Laske sekä vuointegraalina että divergenssilauseen avulla

$$\iint_{\partial B} \mathbf{F} \cdot \mathbf{n} dS,$$

missä normaali osoittaa pallokuoresta ∂B ulospäin.

Kaavoja:

- Muuttujanvaihto tasointegraalissa:

$$\iint_D f(x, y) \, dx dy = \iint_U f(G(u, v)) J_G(u, v) \, du dv.$$

- Napakoordinaateissa $(x, y) = G(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$ pätee $J_G(r, \theta) = r$.
 - Sylinterikoordinaateissa $(x, y, z) = G(r, \theta, z) = (r \cos \theta, r \sin \theta, z)$ pätee $J_G(r, \theta, z) = r$.
 - Pallokoordinaateissa $(x, y, z) = G(\rho, \theta, \varphi) = (\rho \cos \theta \sin \varphi, \rho \sin \theta \sin \varphi, \rho \cos \varphi)$ pätee $J_G(\rho, \theta, \varphi) = \rho^2 \sin \varphi$.
-