

MATEMATIKA

GEOMETRIA ÉS MATEMATIKAI ANALÍZIS



A 2016-OS ÉRETTSÉGI KÖVETELMÉNYEINEK
MEGFELELŐ OKTATÁSI SEGÉDANYAG

A PUSKÁZÁS CSALÁSNAK
MINŐSÜL.
A PUSKÁK VIZSGÁN
TÖRTÉNŐ HASZNÁLATÁT
NEM AJÁNLJUK!

Tartalomjegyzék

GEOMETRIA

1. Vektorok	1
1.1. Irányított szakaszok. Vektorok	1
1.2. Műveletek vektorokkal	3
1.3. Kollineáris vektorok	8
1.4. Helyzetvektor	10
1.5. Párhuzamosság, összefutás, kollinearitás	12
1.6. Skaláris szorzás	18
2. Analitikus geometria	24
3. Trigonometria	37
3.1. A trigonometria elemei	37
3.2. Trigonometrikus egyenletek	47
3.3. Trigonometria síkmértani alkalmazásai	57

MATEMATIKAI ANALÍZIS

1. Valós számok, valós számhalmazok	62
2. Valós számsorozatok	65
2.1. Valós sorozatok	65
2.2. Műveletek valós sorozatokkal	68

2.3. Egyenlőtlenségek és határértékek	73
2.4. Konvergencia, monotonitás, korlátosság	75
2.5. Részszorozatok	77
2.6. Néhány fontos határérték	78
2.7. Határozatlansági esetek feloldása	80
3. Függvényhatárértékek	83
3.1. Függvény határértéke	83
3.2. Határértékekkel végzett műveletek	87
3.3. Határértékek tulajdonságai	89
3.4. Fontos határértékek	92
4. Folytonos függvények	96
4.1. A folytonosság értelmezése	96
4.2. Műveletek folytonos függvényekkel	100
4.3. Folytonosság és Darboux tulajdonság	101
5. Deriválható függvények	104
5.1. A derivált értelmezése	104
5.2. A derivált mértani jelentése	109
5.3. Műveletek deriválható függvényekkel	110
5.4. Elemi függvények deriváltjai	113
5.5. Összetett függvény deriváltja	115
5.6. Magasabb rendű deriváltak	117

5.7. A differenciálszámítás középértéktételei	120
5.8. Függvény grafikus képe	133
6. A határozatlan integrál	141
6.1. Primitív függvény. A határozatlan integrál	141
6.2. Primitiválható függvények	145
6.3. A parciális integrálás módszere	149
6.4. Első helyettesítési módszer	152
6.5. Második helyettesítési módszer	157
6.6. Törtfüggvények integrálása	159
7. A határozott integrál	174
7.1. Riemann-integralható függvények	174
7.2. Integrálható függvények tulajdonságai	180
7.3. A parciális integrálás módszere	182
7.4. Első helyettesítési módszer	185
7.5. Második helyettesítési módszer	187
7.6. Középértéktételek	189
7.7. Az integrálszámítás alaptétele	192
7.8. A határozott integrál alkalmazásai	194

1. Vektorok

1.1. Irányított szakaszok. Vektorok

Irányított szakaszok

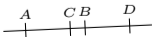
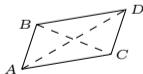
Értelmezés. Az (A, B) rendezett pontpárt **irányított szakasznak** nevezzük és így jelöljük: \overline{AB} .

Értelmezés. Az \overline{AB} és \overline{CD} irányított szakaszokat **ekvipolenseknek** nevezzük (jelölés: $\overline{AB} \sim \overline{CD}$), ha az $[AD]$ és $[BC]$ szakaszok felezőpontjai egybeesnek.

Megjegyzés. Ha $\overline{AB} \sim \overline{CD}$, akkor az \overline{AB} szakaszt párhuzamos eltolással a \overline{CD} szakaszra lehet helyezni.

Tulajdonság. Az irányított szakaszok halmazán az ekvipolencia egy **ekvivalencia-reláció**, azaz

- $\overline{AB} \sim \overline{AB}$ (reflexív),
- ha $\overline{AB} \sim \overline{CD}$, akkor $\overline{CD} \sim \overline{AB}$ (szimmetrikus),
- ha $\overline{AB} \sim \overline{CD}$ és $\overline{CD} \sim \overline{EF}$, akkor $\overline{AB} \sim \overline{EF}$ (tranzitív).



\overline{AB} és \overline{CD} pontosan akkor ekvipolensek, ha $ABDC$ egy paralelogramma vagy az A, B, C, D pontok kollinearírisak és az $[AD]$, $[BC]$ felezőpontja megegyezik.

Vektorok

Értelmezés. Egy adott irányított szakasszal ekvivalens irányított szakaszok halmazát **vektornak** nevezzük.

Jelölés. Az \overline{AB} irányított szakasz által meghatározott vektort \overrightarrow{AB} -vel (vagy egy kisbetűvel) jelöljük:

$$\overrightarrow{AB} = \{ \overline{CD} \mid \overline{CD} \sim \overline{AB} \}.$$

Megjegyzés. Ha $\overline{AB} \sim \overline{CD}$, akkor $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$. Az $\vec{u} = \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$ jelöléssel az \overline{AB} (vagy a \overline{CD}) az \vec{u} egy **reprezentánsa**.

Értelmezés. Az \vec{u} **hossza (modulusza)** az őt reprezentáló irányított szakaszok közös hosszával egyenlő és $|\vec{u}|$ -val jelöljük.

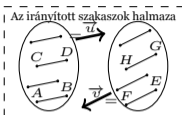
Értelmezés. A nulla hosszúságú \overrightarrow{AA} vektort **nullvektornak** nevezzük.

Értelmezés. Az \overrightarrow{AB} és \overrightarrow{CD} vektorok **egyenlők** (jelölés: $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$), ha az \overline{AB} és \overline{CD} irányított szakaszok ekvipolensek.

Megjegyzés. Két vektor akkor egyenlő, ha irányuk megegyezik (tartóegyeneseik párhuzamosak), hosszuk egyenlő és ugyanaz az irányításuk.

Tétel. (Adott kezdőpontú reprezentáns létezése)
Ha adott az \vec{u} vektor és egy tetszőleges M pont, akkor létezik egyetlen olyan M' pont, amelyre $\vec{u} = \overrightarrow{MM'}$.

Következmény. Az egyértelműség alapján, ha $\overrightarrow{MA} = \overrightarrow{MB}$, akkor $A = B$.



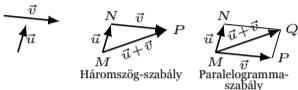
A mellékelt ábrán $\vec{u} = \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD} = \dots$, $\vec{v} = \overrightarrow{EF} = \overrightarrow{GH} = \dots$, \overrightarrow{CD} az \vec{u} egy reprezentánsa, \overrightarrow{EF} a \vec{v} egy reprezentánsa, $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$.

1.2. Műveletek vektorokkal

Vektorok összeadása

Az \vec{u} és \vec{v} vektorok **összegét** a következőképpen szerkesztjük meg.

- *(Háromszög-szabály):* egy tetszőleges M pontból kiindulva megszerkesztjük az $\overrightarrow{MN} = \vec{u}$ majd az $\overrightarrow{NP} = \vec{v}$ vektorokat. Ekkor az \vec{u} és \vec{v} összege az $\vec{u} + \vec{v} = \overrightarrow{MP}$ vektor.
- *(Paralelogramma-szabály):* ha \vec{u} és \vec{v} nem kollineárisak, egy tetszőleges M pontból kiindulva megszerkesztjük az $\overrightarrow{MN} = \vec{u}$ és az $\overrightarrow{MP} = \vec{v}$ vektorokat, majd az $MNPQ$ paralelogrammát. Ekkor az \vec{u} és \vec{v} összege az $\vec{u} + \vec{v} = \overrightarrow{MQ}$ vektor.



A vektorok összeadásának tulajdonságai

Értelmezés. Az \overrightarrow{AB} vektor **ellentétes vektora** a $-\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{BA}$ vektor.

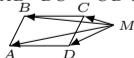
Tulajdonság. A vektorok összeadásának tulajdonságai ($\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ tetszőleges vektorok):

- *asszociatív:* $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$;
- *kommutatív:* $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$;
- a nullvektor ($\vec{0}$) az összeadás *semleges* eleme: $\vec{a} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{a} = \vec{a}$;
- minden \vec{a} vektornak van ellentettje ($-\vec{a}$): $\vec{a} + (-\vec{a}) = (-\vec{a}) + \vec{a} = \vec{0}$.

Feladat. Bizonyítsuk be, hogy az $ABCD$ paralelogramma síkjának bármely M pontja esetén

$$\overrightarrow{MA} + \overrightarrow{MC} = \overrightarrow{MB} + \overrightarrow{MD}.$$

M. Az $ABCD$ paralelogrammában $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{DC} = -\overrightarrow{CD}$ és $\overrightarrow{AD} = \overrightarrow{BC} = -\overrightarrow{CB}$.

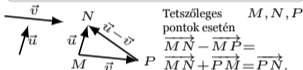


$$\begin{aligned}
 \overrightarrow{MA} + \overrightarrow{MC} &= \\
 &= (\overrightarrow{MB} + \overrightarrow{BA}) + \\
 &+ (\overrightarrow{MD} + \overrightarrow{DC}) =
 \end{aligned}$$

$$= \overrightarrow{MB} + \overrightarrow{MD} + \overrightarrow{BA} + \overrightarrow{DC} = \overrightarrow{MB} + \overrightarrow{MD}.$$

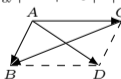
Vektorok kivonása

Az \vec{u} és \vec{v} vektorok **különbségén** az $\vec{u} - \vec{v} = \vec{u} + (-\vec{v})$ vektort értjük és a következőképpen szerkesztjük meg: egy tetszőleges M pontból kiindulva felvesszük az $\overrightarrow{MN} = \vec{u}$ és $\overrightarrow{MP} = \vec{v}$ vektorokat. Ekkor $\vec{u} - \vec{v} = \overrightarrow{PN}$.



Feladat. Az ABC háromszögben az $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC}$ és $\overrightarrow{AB} - \overrightarrow{AC}$ vektorok modulusza egyenlő. Bizonyítsuk be, hogy az ABC háromszög derékszögű!

M. Az $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC}$ megszerkesztése érdekében megrajzoljuk az $ABDC$ paralelogram-mát: $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AD}$, így $|\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC}| = |\overrightarrow{AD}| = AD$.



$$\begin{aligned} \overrightarrow{AB} - \overrightarrow{AC} &= \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{CA} = \\ \overrightarrow{CA} + \overrightarrow{AB} &= \overrightarrow{CB}, \quad \text{így} \\ |\overrightarrow{AB} - \overrightarrow{AC}| &= |\overrightarrow{CB}| = \\ &= CB. \end{aligned}$$

$|\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC}| = |\overrightarrow{AB} - \overrightarrow{AC}| \Rightarrow AD = CB$,
 vagyis az $ABCD$ paralelogramma egy téglalap. Tehát $m(\widehat{BAC}) = 90^\circ$.

Vektor szorzása valós számmal

Legyen \vec{u} egy vektor és α egy valós szám.

Értelmezés. Az $\vec{u} \neq \vec{0}$ vektornak az $\alpha \in \mathbb{R}^*$ számmal való szorzatán azt a $\alpha \vec{u}$ -val jelölt vektort értjük, amely

- azonos állású \vec{u} -val;
- ha $\alpha > 0$, akkor azonos irányú, ha $\alpha < 0$, akkor ellentétes irányú \vec{u} -val;
- hossza $|\alpha| \cdot |\vec{u}|$ -val egyenlő.

Ha $\vec{u} = \vec{0}$ vagy $\alpha = 0$, akkor $\alpha \cdot \vec{u} = \vec{0}$.

Vektorok és valós számok szorzásának tulajdonságai

Tulajdonság. Tetszőleges \vec{u}, \vec{v} vektorok és α, β valós számok esetén

- $(\alpha + \beta) \vec{u} = \alpha \vec{u} + \beta \vec{u}$;
- $\alpha (\vec{u} + \vec{v}) = \alpha \vec{u} + \alpha \vec{v}$;
- $\alpha (\beta \vec{u}) = (\alpha \beta) \vec{u}$;
- $1 \cdot \vec{u} = \vec{u}$;
- $(-\alpha) \vec{u} = \alpha (-\vec{u}) = -(\alpha \vec{u})$.

Feladat. Legyen M a $[BC]$ felezőpontja és A egy tetszőleges pont a síkban. Igazoljuk, hogy

$$\overrightarrow{AM} = \frac{1}{2} (\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC}).$$

M. A háromszög-szabály alapján

$$\begin{cases} \overrightarrow{AM} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BM} \\ \overrightarrow{AM} = \overrightarrow{AC} + \overrightarrow{CM} \end{cases} \quad \oplus \Rightarrow 2\overrightarrow{AM} =$$

$$= \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC} + \underbrace{\overrightarrow{BM} + \overrightarrow{CM}}_{=\vec{0}} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC},$$

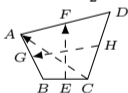
ahonnan $\overrightarrow{AM} = \frac{1}{2} (\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC})$.

Feladat. Az E, F, G, H pontok az $ABCD$ négyszög $[BC]$, $[DA]$, $[AB]$ illetve $[CD]$ oldalainak a felezőpontjai. Bizonyítsuk be, hogy $\overrightarrow{EF} + \overrightarrow{HG} = \overrightarrow{CA}$.

M. G az $[AB]$ felezőpontja, így $\overrightarrow{AG} = \overrightarrow{GB} = \frac{1}{2} \overrightarrow{AB}$.

Hasonlóan, $\overrightarrow{BE} = \overrightarrow{EC} = \frac{1}{2} \overrightarrow{BC}$,

$$\overrightarrow{CH} = \overrightarrow{HD} = \frac{1}{2} \overrightarrow{CD}, \quad \overrightarrow{DF} = \overrightarrow{FA} = \frac{1}{2} \overrightarrow{DA}.$$



$$\begin{aligned} \overrightarrow{EF} + \overrightarrow{HG} &= \\ &= (\overrightarrow{EC} + \overrightarrow{CD} + \overrightarrow{DF}) + \\ &+ (\overrightarrow{HD} + \overrightarrow{DA} + \overrightarrow{AG}) = \\ &= (\overrightarrow{CD} + \overrightarrow{DA}) + (\overrightarrow{EC} + \\ &+ \overrightarrow{HD} + \overrightarrow{DF} + \overrightarrow{AG}) = \\ &= \overrightarrow{CA} + \frac{1}{2} \overrightarrow{BC} + \frac{1}{2} \overrightarrow{CD} + \frac{1}{2} \overrightarrow{DA} + \frac{1}{2} \overrightarrow{AB} = \\ &= \overrightarrow{CA} + \frac{1}{2} (\overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CD} + \overrightarrow{DA} + \overrightarrow{AB}) = \\ &= \overrightarrow{CA} + \frac{1}{2} \cdot \vec{0} = \overrightarrow{CA}. \end{aligned}$$

3. Trigonometria

3.1. A trigonometria elemei

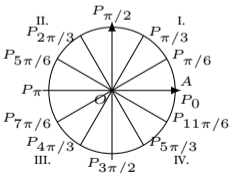
Szög-mértékegységek

Értelmezés. Egy kör félkerületének és sugarának aránya állandó és $\pi \approx 3,1415$ -tel egyenlő.

Értelmezés. A kör sugarával megegyező hosszúságú körívhez tartozó középponti szög mértéke **1 radián**.

Megjegyzés. Egy szögnek fokban illetve radiánban

való mértéke közt fennáll az $\frac{\alpha}{x_r} = \frac{180}{\pi}$ összefüggés, ahol α a szög fokban kifejezett, x_r a szög radiánban kifejezett mértéke.



A trigonometrikus kör

Értelmezés. Adott egy xOy derékszögű koordináta-rendszer. Az O középpontú, egységsugarú kört, amelyen kijelöltünk egy pozitív körbejárási irányt (az óramutató járásával ellentétes irányt), **trigonometrikus körnek** nevezzük.

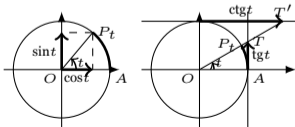
Jelölés. Legyen $t \in \mathbb{R}$ egy szám. Ekkor egyetlen olyan P_t -vel jelölt pont van a trigonometriai körön, amely $m(\widehat{AOP_t}) = t$.

Színusz és koszinusz

Legyen t egy valós szám és P_t a hozzátartozó pont a körön.

Értelmezés. A P_t pont ordinátáját a t valós szám **színuszának** nevezzük és így jelöljük: $\sin t$.

Értelmezés. A P_t pont abszcisszáját a t valós szám **koszínuszának** nevezzük és így jelöljük: $\cos t$.



Tangens és kotangens

Értelmezés. Az $x=1$ egyenletű függőleges egyenest **tangens-tengelynek**, az $y=1$ egyenletű vízszintes egyenest pedig **kotangens-tengelynek** nevezzük.

Értelmezés. Ha $t \in \mathbb{R} \setminus \left\{ \frac{\pi}{2} + k\pi \mid k \in \mathbb{Z} \right\}$, P_t a t -nek megfelelő pont és T az OP_t egyenes és a tangens-tengely metszéspontja, akkor T ordinátáját t **tangensének** nevezzük és így jelöljük: $\operatorname{tg} t$.

Értelmezés. Ha $t \in \mathbb{R} \setminus \{k\pi \mid k \in \mathbb{Z}\}$, P_t a t -nek megfelelő pont és T' az OP_t egyenes és a kotangens-tengely metszéspontja, akkor T' abszcisszáját t **kotangensének** nevezzük és így jelöljük: $\operatorname{ctg} t$.

Fontosabb értékek

x	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$
$\sin x$	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1
$\cos x$	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0
$\operatorname{tg} x$	0	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	1	$\sqrt{3}$	
$\operatorname{ctg} x$		$\sqrt{3}$	1	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	0

Fontosabb értékek

x	$\frac{2\pi}{3}$	$\frac{3\pi}{4}$	$\frac{5\pi}{6}$	π
$\sin x$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0
$\cos x$	$-\frac{1}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	-1
$\operatorname{tg} x$	$-\sqrt{3}$	-1	$-\frac{\sqrt{3}}{3}$	0
$\operatorname{ctg} x$	$-\frac{\sqrt{3}}{3}$	-1	$-\sqrt{3}$	

Visszavezetés az első negyedbe

$x \in C_2$	$x \in C_3$
$\sin x = \sin(\pi - x)$	$\sin x = -\sin(x - \pi)$
$\cos x = -\cos(\pi - x)$	$\cos x = -\cos(x - \pi)$
$\operatorname{tg} x = -\operatorname{tg}(\pi - x)$	$\operatorname{tg} x = \operatorname{tg}(x - \pi)$
$\operatorname{ctg} x = -\operatorname{ctg}(\pi - x)$	$\operatorname{ctg} x = \operatorname{ctg}(x - \pi)$
$x \in C_4$	
$\sin x = -\sin(2\pi - x)$	
$\cos x = \cos(2\pi - x)$	
$\operatorname{tg} x = -\operatorname{tg}(2\pi - x)$	
$\operatorname{ctg} x = -\operatorname{ctg}(2\pi - x)$	

1. Valós számok, valós számhalmazok

Értelmezés. Az $A \subseteq \mathbb{R}$ halmaz **véges**, ha létezik egy n természetes szám és egy $f: A \rightarrow \{1, 2, \dots, n\}$ bijektív függvény. **Értelmezés.** Az $A \subseteq \mathbb{R}$ halmaz **alulról korlátos**, ha létezik olyan $m \in \mathbb{R}$, amelyre $m \leq x$, $\forall x \in A$. Az m az A egy **alsó korlátja**.

Értelmezés. Az $A \subseteq \mathbb{R}$ halmaz **felülről korlátos**, ha létezik olyan $M \in \mathbb{R}$, amelyre $M \geq x$, $\forall x \in A$. Az M az A egy **felső korlátja**.

Értelmezés. Ha $A \neq \emptyset$ alulról korlátos, akkor A alsó korlátai között van egy legnagyobb, melyet az A **alsó határának** vagy **infimumának** nevezünk és $h = \inf A$ -val jelölünk.

Tétel. Legyen $\emptyset \neq A \subseteq \mathbb{R}$. Egyenértékű a következő két állítás:

1. $h \in \mathbb{R}$ az A alsó határa;
2. $a \geq h$, $\forall a \in A$ és $\forall \varepsilon > 0$, $\exists a_\varepsilon \in A$, amelyre $a_\varepsilon < h + \varepsilon$.

Értelmezés. Ha $A \neq \emptyset$ felülről korlátos, akkor A felső korlátai között van egy legkisebb, melyet az A **felső határának** vagy **szuprémumának** nevezünk és $H = \sup A$ -val jelölünk.

Tétel. Legyen $\emptyset \neq A \subseteq \mathbb{R}$. Egyenértékű a következő két állítás:

1. $H \in \mathbb{R}$ az A felső határa;
2. $a \leq H$, $\forall a \in A$ és $\forall \varepsilon > 0$, $\exists a_\varepsilon \in A$, amelyre $a_\varepsilon > H - \varepsilon$.

Az \mathbb{R} halmaz lezártja

Értelmezés. Ha az A halmaz alulról (felülről) nem korlátos, akkor azt mondjuk, hogy A alsó (felső) határa $-\infty$ ($+\infty$). Az $\overline{\mathbb{R}} = \mathbb{R} \cup \{-\infty, +\infty\}$ halmazt az \mathbb{R} **lezártjának** nevezzük.

Tulajdonság. Az $\overline{\mathbb{R}}$ halmazon végzett „műveletek” tulajdonságai:

- $x + (+\infty) = (+\infty) + x =$
 $= (+\infty) + (+\infty) = +\infty, \forall x \in \mathbb{R};$
- $x - (+\infty) = -(+\infty) + x =$
 $x + (-\infty) = (-\infty) + (-\infty) = -\infty,$
 $\forall x \in \mathbb{R};$
- $x \cdot (+\infty) = (+\infty) \cdot x =$
 $\begin{cases} +\infty, & \text{ha } x > 0 \\ -\infty, & \text{ha } x < 0 \end{cases};$
- $\frac{x}{+\infty} = \frac{x}{-\infty} = 0, \forall x \in \mathbb{R};$
- $\infty \cdot \infty = (-\infty) \cdot (-\infty) = \infty,$
 $\infty \cdot (-\infty) = -\infty.$

Valós szám környezete

Értelmezés. Az x_0 valós szám **egy környezete** egy olyan halmaz, amely tartalmaz egy olyan nyílt intervallumot, amelynek eleme x_0 . Egy ilyen halmazt $V(x_0)$ -val jelölünk:

$V(x_0)$ környezete x_0 -nak $\Leftrightarrow \exists \varepsilon > 0$
úgy, hogy $(x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon) \subseteq V(x_0)$.

Valós szám környezete - folytatás

Tulajdonság. Az x_0 valós szám környezeteinek tulajdonságai:

- az x_0 minden környezete tartalmazza x_0 -t;
- ha V az x_0 egy környezete és $V \subseteq U$, akkor az U is egy környezete az x_0 -nak;
- az x_0 két környezetének metszete szintén környezeté az x_0 -nak;
- az x_0 egy tetszőleges V környezete esetén létezik az x_0 olyan U környezete úgy, hogy V az U minden pontjának is környezete.

Tétel. Ha $x \neq y$, akkor léteznek a V_x és V_y halmazok, V_x környezete x -nek, V_y környezete y -nak úgy, hogy $V_x \cap V_y = \emptyset$.

Torlódási pont, izolált pont

Legyen $A \subseteq \overline{\mathbb{R}}$ egy halmaz.

Értelmezés. Az $x_0 \in \overline{\mathbb{R}}$ pontot az A halmaz **torlódási pontjának** nevezzük, ha az x_0 tetszőleges környezete az A halmaz végtelen sok elemét tartalmazza.

Az A halmaz torlódási pontjainak halmazát A' -tel jelöljük.

Értelmezés. Ha $x_0 \in A$ és x_0 nem torlódási pontja A -nak, akkor x_0 az A egy **izolált pontja**.

Példa. Ha A véges, akkor A -nak nincs torlódási pontja, A minden pontja izolált pont. Az $A = (a, b)$ intervallum torlódási pontjainak halmaza $A' = [a, b]$.

4. Folytonos függvények

4.1. A folytonosság értelmezése

Értelmezés. Az $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ függvény **folytonos** az $x_0 \in D$ pontban, ha az $f(x_0)$ bármely $V(f(x_0))$ környezetének megfelel az x_0 olyan $U(x_0)$ környezete, amelyre bármely $x \in D \cap V(x_0)$ esetén $f(x) \in V(f(x_0))$.

Tétel. Az $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ függvény akkor és csakis akkor folytonos az $x_0 \in D$ pontban, ha x_0 a D izolált pontja vagy $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = f(x_0)$.

Tétel. (Heine-féle kritérium) Az $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ függvény akkor és csakis akkor folytonos az $x_0 \in D$ pontban, ha tetszőleges (x_n) , $x_n \in D$, $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x_0$ sorozat esetén $\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = f(x_0)$.

Tétel. Az $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ függvény akkor és csakis akkor folytonos az $x_0 \in D$ pontban, ha $\forall \varepsilon > 0$, $\exists \delta(\varepsilon) > 0$ úgy, hogy $\forall x \in D$, $|x - x_0| < \delta(\varepsilon)$ esetén $|f(x) - f(x_0)| < \varepsilon$.

Értelmezés. Az $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ függvény **folytonos** a D halmazon, ha f folytonos a D minden pontjában.

Tétel. Az elemi függvények folytonosak az értelmezési tartományuk nyílt intervallumain.

Feladat. Igazojuk, hogy az $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$,

$$f(x) = \begin{cases} x^2 - 2x, & \text{ha } x \in \mathbb{Q} \\ x - 2, & \text{ha } x \in \mathbb{R} \setminus \mathbb{Q} \end{cases} \quad \text{függvény}$$

nem folytonos az $x_0 = 3$ pontban!

M. Tekintsünk egy racionális elemekből álló (a_n) sorozatot, amelyre $a_n \rightarrow x_0$ és egy irracionális elemekből álló (b_n) sorozatot, amelyre $b_n \rightarrow x_0$.

Ekkor $\lim_{n \rightarrow \infty} f(a_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} a_n^2 - 2a_n = 3^2 - 2 \cdot 3 = 3$
 $\lim_{n \rightarrow \infty} f(b_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} b_n - 2 = 3 - 2 = 1$. A Heine-féle kritérium alapján f nem folytonos $x_0 = 3$ -ban.

Jobb és bal oldali folytonosság

Értelmezés. Az $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ függvény **balról folytonos** az $x_0 \in D$ pontban, ha x_0 a D izolált pontja vagy $\lim_{\substack{x \rightarrow x_0 \\ x < x_0}} f(x) = f(x_0)$.

Értelmezés. Az $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ függvény **jobbról folytonos** az $x_0 \in D$ pontban, ha x_0 a D izolált pontja vagy $\lim_{\substack{x \rightarrow x_0 \\ x > x_0}} f(x) = f(x_0)$.

Szakadási pontok

Értelmezés. Ha az $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ függvény az $x_0 \in D$ pontban nem folytonos, akkor f **szakadós** az x_0 pontban és x_0 **szakadási pont**.

Értelmezés. Ha $\exists \lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = l \in \mathbb{R}$, de $l \neq f(x_0)$, akkor x_0 **megszüntethető szakadási pont**.

Értelmezés. Ha $\exists \lim_{\substack{x \rightarrow x_0 \\ x < x_0}} f(x) = l_b \in \mathbb{R}$,

$\exists \lim_{\substack{x \rightarrow x_0 \\ x > x_0}} f(x) = l_j \in \mathbb{R}$, de $l_b \neq l_j$, akkor

x_0 **elsőfajú szakadási pont**.

Értelmezés. Minden más szakadási pont **másodfajú szakadási pont**.

Példa. $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$,

$$f(x) = \begin{cases} 2x - 1, & \text{ha } x < 1 \\ 0, & \text{ha } x = 1 \\ x^2, & \text{ha } x \in (1, 2) \\ x + 1, & \text{ha } x \in [2, 3] \\ \frac{1}{x - 3}, & \text{ha } x \in (3, \infty) \end{cases}$$

f folyt. $(-\infty, 1) \cup (1, 2) \cup (2, 3) \cup (3, \infty)$ -n.

$$\lim_{x \nearrow 1} f(x) = \lim_{x \searrow 1} f(x) = 1, f(1) = 0 \Rightarrow$$

$\Rightarrow x_0 = 1$ megszüntethető szakadási pont.

$$\lim_{x \nearrow 2} f(x) = 4, \lim_{x \searrow 2} f(x) = 3 \Rightarrow$$

$\Rightarrow x_1 = 2$ elsőfajú szakadási pont.

$$\lim_{x \nearrow 3} f(x) = 4, \lim_{x \searrow 3} f(x) = +\infty \Rightarrow$$

$\Rightarrow x_2 = 3$ másodfajú szakadási pont.

Feladat. Tanulmányozzuk az $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$,

$$f(x) = \begin{cases} \frac{\sin x}{x} & , \text{ha } x < 0 \\ 1 & , \text{ha } x = 0 \\ x^2 - 2x + 2 & , \text{ha } x > 0 \end{cases} \quad \text{függvény}$$

folytonosságát az $x_0 = 0$ pontban.

M. Megvizsgáljuk, hogy teljesül-e a $\lim_{x \nearrow x_0} f(x) = \lim_{x \searrow x_0} f(x) = f(x_0)$ egyenlőségsor.

$$\left. \begin{aligned} \lim_{x \nearrow x_0} f(x) &= \lim_{x \nearrow 0} \frac{\sin x}{x} = 1 \\ \lim_{x \searrow x_0} f(x) &= \lim_{x \searrow 0} x^2 - 2x + 2 = 1 \\ f(x_0) &= f(0) = 1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow$$

$l_b(x_0) = l_j(x_0) = f(x_0) \Rightarrow f$ folyt. x_0 -ban.

Feladat. Határozzuk meg az $a \in \mathbb{R}$ paraméter értékét úgy, hogy f folytonos legyen \mathbb{R} -n, ahol $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$,

$$f(x) = \begin{cases} ax^2 + x + a + 1 & , \text{ha } x < 1 \\ x^2 + ax - 2 & , \text{ha } x \geq 1 \end{cases} .$$

M. Az f folytonos a $(-\infty, 1)$ és $(1, \infty)$ intervallumokon (az elemi függvények folytonosak), tehát csak $x_0 = 1$ -ben kell vizsgálni a folytonosságot.

$$\left. \begin{aligned} \lim_{x \nearrow x_0} f(x) &= \lim_{x \nearrow 1} ax^2 + x + a + 1 = 2a + 2 \\ \lim_{x \searrow x_0} f(x) &= \lim_{x \searrow 1} x^2 + ax - 2 = a - 1 \\ f(x_0) &= f(1) = a - 1 \end{aligned} \right\}$$

$$\Rightarrow 2a + 2 = a - 1 \Rightarrow a = -3.$$