

## Coordinate sferiche

$$\begin{cases} x = \rho \sin \phi \cos \varphi \\ y = \rho \sin \phi \sin \varphi \\ z = \rho \cos \phi \end{cases} \quad \begin{cases} \rho = x \\ \varphi = y \\ \phi = z \end{cases}$$

dove  $\varphi$  varia tra 0 e  $2\pi$

$\phi$  varia tra 0 e  $\pi$

$$\rho > 0$$

La jacobiana della trasformazione è:

$$\begin{vmatrix} \sin \phi \cos \varphi & -\rho \sin \phi \sin \varphi & \rho \cos \phi \cos \varphi \\ \sin \phi \sin \varphi & \rho \sin \phi \cos \varphi & \rho \cos \phi \sin \varphi \\ \cos \phi & 0 & -\rho \sin \phi \end{vmatrix}$$

$$\det(J) = -\rho^2 \sin \phi$$

## Coordinate cilindriche

Il sistema di coordinate cilindriche è un sistema di coordinate che estende il sistema bidimensionale polare aggiungendo una terza coordinata che misura l'altezza di un punto dal piano base  $(r, \varphi, h)$



Le tre coordinate cilindriche possono essere convertite in coordinate cartesiane:

$$\begin{cases} x = \rho \cos \varphi \\ y = \rho \sin \varphi \\ z = z \end{cases}$$

La jacobiana della trasformazione è:

$$\begin{vmatrix} \cos \varphi & -\rho \sin \varphi & 0 \\ \sin \varphi & \rho \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

$$\det(J) = \rho \cos^2 \varphi + \rho \sin^2 \varphi = \rho$$

**Teorema del cambiamento di variabili negli integrali doppi**

Siano  $T, D$  due domini regolari di  $\mathbb{R}^2$  e  $\phi: T \rightarrow D$  un'applicazione invertibile di classe  $C^1$  con  $\det. jacobiana \neq 0$  in  $T$ .

Allora  $\forall$  funzione continua  $f: D = \phi(T) \rightarrow \mathbb{R}$  vale:

$$\iint_D f(x, y) dx dy = \iint_T f(x(u, v), y(u, v)) \left| \det \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right| du dv$$



Esercizio: Calcolare

$$\iint_D \frac{x}{y} dx dy$$

dove  $D$  è racchiuso dalle rette:

$$y = x \quad y = \frac{1-x}{3}$$

$$y = 3x \quad y = 1-x$$

cambiae variabili:

$$u = \frac{y}{x}, \quad v = \frac{y}{1-x}$$

$$T = \left\{ (u, v) : 1 \leq u \leq 3, \frac{1}{3} \leq v \leq 1 \right\}$$

$$u = \frac{y}{x} \Rightarrow y = x \Rightarrow 1$$

$$y = 3x \Rightarrow 3$$

$$v = \frac{y}{1-x} \Rightarrow y = \frac{1-x}{3} \Rightarrow v(1-x) = \frac{(1-x)}{3} \Rightarrow v = \frac{1}{3}$$

$$y = 1-x \Rightarrow v(1-x) = 1-x \Rightarrow v = 1$$

Da  $u = \frac{y}{x}$ ,  $v = \frac{y}{1-x}$  si ottiene

$$\begin{cases} y = ux \\ y = v(1-x) \end{cases} \begin{cases} y = ux \\ ux = v(1-x) \end{cases} \begin{cases} y = ux \\ ux = v - vx \end{cases}$$

$$\begin{cases} y = ux \\ ux + vx = v \end{cases} \begin{cases} y = ux \\ x = \frac{v}{u+v} \end{cases} \begin{cases} y = \frac{uv}{u+v} \\ x = \frac{v}{u+v} \end{cases}$$



Calcolo la jacobiana con

$$\begin{cases} x = \frac{v}{m+v} \\ y = \frac{mv}{m+v} \end{cases}$$

$$\frac{\partial x}{\partial m} = \frac{0 \cdot (m+v) - v}{(m+v)^2} = -\frac{v}{(m+v)^2}$$

$$\frac{\partial x}{\partial v} = \frac{(m+v) - v}{(m+v)^2} = \frac{1}{m+v} - \frac{v}{(m+v)^2}$$

$$\frac{\partial y}{\partial m} = \frac{v(m+v) - mv}{(m+v)^2} = \frac{v}{m+v} - \frac{mv}{(m+v)^2}$$

$$\frac{\partial y}{\partial v} = \frac{m(m+v) - mv}{(m+v)^2} = \frac{m}{m+v} - \frac{mv}{(m+v)^2}$$

$$\begin{vmatrix} -\frac{v}{(m+v)^2} & \frac{1}{m+v} - \frac{v}{(m+v)^2} \\ \frac{v}{m+v} - \frac{mv}{(m+v)^2} & \frac{m}{m+v} - \frac{mv}{(m+v)^2} \end{vmatrix} = -\frac{mv}{(m+v)^3}$$

l'integrale finale:

$$\iint_T \frac{v}{(m+v)^3} = \int_{1/3}^1 v \, dv \int_1^3 \frac{1}{(m+v)^3}$$