Конспект по матанализу за 4-й семестр.

Автор: Эмиль

21 марта 2019 г.

Это конспект по матанализу за 4-й семестр. Любые предложения и сообщения об ошибках приветствуются, писать автору: t.me/buraindo

1 Поверхность

1.1 Поверхность

$\overrightarrow{r} = \overrightarrow{r}(t)$ - кривая - отображение промежутка $< \alpha, \beta > \to R^3$ (или R^2).
$\overrightarrow{r} = \overrightarrow{r}(u, v)$ - поверхность - отображение области $\Omega \subset R^2 \to R^3(x, y, z)$.
Записывается $\overrightarrow{r} = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$.
Для всех рассуждений будем предполагать, что x, y, z имеют непрерывные производные, а так же $rank \begin{bmatrix} x_u & y_u & z_u \\ x_v & y_v & z_v \end{bmatrix} = 2$.
Если ранг равен 2, то поверхность назовем "хорошей", иначе, если ранг равен 1, то "плохой".
И тогда будем говорить, что $\overrightarrow{r}(t)$ - гладкая.
$\Omega \to \overrightarrow{r}(\Omega)$ - образ.
Если Ω отображается на свой образ $\overrightarrow{r}(\Omega)$ взаимно-однозначно, то $\overrightarrow{r}(\Omega)$ - **простая** поверхность.
<u>**ПРИМЕР:**</u>
$z = x^2 + y^2$ - параболоид, тогда $\overrightarrow{r} = (x, y, x^2 + y^2)$.
В общем виде это задание будет выглядеть так:

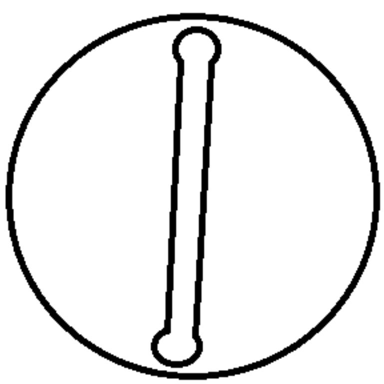
$$\overrightarrow{r} = (x, y, f(x, y))$$

1.2 Край поверхности

Пусть Ω - ограниченная область, $\overrightarrow{\Omega}$ - замыкание $= \Omega \cup \partial\Omega$ (область плюс её граница).
Рассмотрим теперь $\partial\Omega$ - границу Ω:
$\partial\Omega : (u(t), v(t))$ - какая-то линия.
$\overrightarrow{r}(u, v) = \overrightarrow{r}(u(t), v(t))$ - кривая, **край** поверхности, являющийся образом $\partial\Omega$.
Будем обозначать за Σ саму поверхность $\overrightarrow{r}(u, v)$, а за $\partial\Sigma$ её край - $\overrightarrow{r}(u(t), v(t))$.

1.3 Почти простая поверхность

Определение: будем называть поверхность $\Omega \to \overrightarrow{r}(u, v)$ **почти простой**, если найдется такая исчерпывающая последовательность Ω_n, для которой каждая $\Omega_n \to \overrightarrow{r}(u, v)$ - простая поверхность.
Например, сфера и конус - не простые поверхности, но их можно немного изменить, чтобы они стали почти простыми:
Сфера:

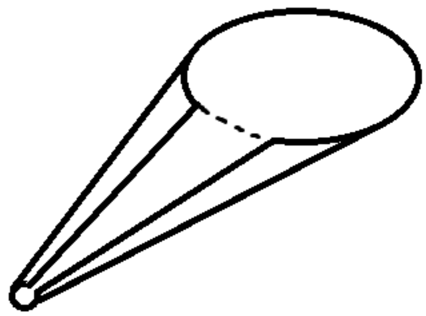


Вырежем из северного и южного полюсов сферы кружочки, а затем разрежем её от одного кружочка до другого. Этим действием мы немного изменили промежутки принимаемых углами φ и θ значений в сферических координатах, к которым мы и перейдем. Таким образом, теперь промежутки допустимых значений:

$$\frac{1}{n} \leq \varphi \leq 2\pi - \frac{1}{n}$$

$$\frac{1}{n} \leq \theta \leq \pi - \frac{1}{n}$$

И теперь новая поверхность является простой.
Конус:



Вырежем вершину конуса и разрежем его по вертикали. Этим действием мы немного изменили промежутки допустимых значений для радиуса r и угла φ в цилиндрических координатах, к которым мы и перейдем. Таким образом, теперь промежутки допустимых значений:

$$\frac{1}{n} \leq r \leq n$$

$$\frac{1}{n} \leq \theta \leq 2\pi - \frac{1}{n}$$

И теперь новая поверхность является простой.

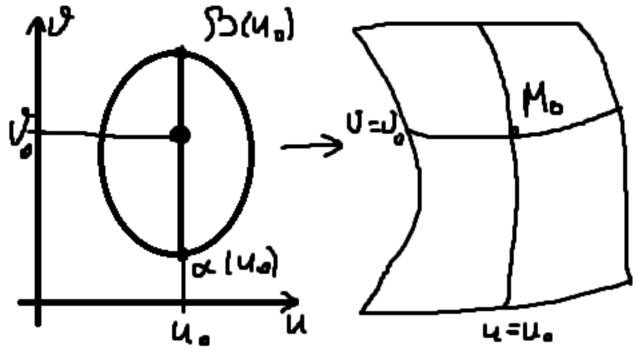
1.4 Функции, задающие одну и ту же поверхность

Пусть даны Ω и $\Omega^{'}$, а так же соответствия $u = u(u^{'}, v^{'}), v = v(u^{'}, v^{'})$.
Кроме того, пусть якобиан $\begin{bmatrix} u_{u'} & u_{v'} \\ v_{u'} & v_{v'} \end{bmatrix}$ не равен 0 (то есть, существует обратная функция).
Это значит, что Ω отображается на $\Omega^{'}$ взаимно-однозначно.
В таком случае будем считать, что

$$\overrightarrow{r}(u, v) = \overrightarrow{r}(u(u^{'}, v^{'}), v(u^{'}, v^{'})) = \overrightarrow{\varrho}(u^{'}, v^{'}) - \Sigma$$

(задают одну и ту же поверхность).

1.5 Координатные кривые



Зафиксируем одну из координат, например, $u = u_0$, и будем менять v от $\alpha(u_0)$ до $\beta(u_0)$. Получим кривую $\overrightarrow{r}(u_0, v)$.
Аналогично, если зафиксировать $v = v_0$, то зададим кривую $\overrightarrow{r}(u, v_0)$.
Эти две кривые называются **координатными кривыми**.

1.6 Нормаль

Теперь рассмотрим $\overrightarrow{r}_u, \overrightarrow{r}_v$ - касательные к кривой.
Пусть $A = \begin{bmatrix} x_u & y_u & z_u \\ x_v & y_v & z_v \end{bmatrix}$, тогда если $rankA = 2$, то векторное произведение $\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v \neq 0$.
Результат этого векторного произведения $\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v = \overrightarrow{n}$ является вектором **нормали** к поверхности Σ.
Убедимся, что нормаль не зависит от параметризации кривой:
Дано взаимно-однозначное отображение $\Omega \iff \Omega'$ и $\overrightarrow{r}(u, v) = \overrightarrow{\varrho}(u', v')$.
Посчитаем $\overrightarrow{\varrho}_{u'} \times \overrightarrow{\varrho}_{v'}$:
Вспомним, что $\overrightarrow{\varrho}(u', v') = \overrightarrow{r}(u(u', v'), v(u', v'))$, это значит, что

$$\overrightarrow{\varrho}_{u'} = \overrightarrow{r}_u \frac{\partial u}{\partial u'} + \overrightarrow{r}_v \frac{\partial v}{\partial u'},$$

$$\overrightarrow{\varrho}_{v'} = \overrightarrow{r}_u \frac{\partial u}{\partial v'} + \overrightarrow{r}_v \frac{\partial v}{\partial v'}$$

Перемножим, учитывая, что векторное произведение коллинеарных векторов равно нулю:

$$\overrightarrow{\varrho}_{u'} \times \overrightarrow{\varrho}_{v'} = (\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v)\frac{\partial u}{\partial u'}\frac{\partial v}{\partial v'} + (\overrightarrow{r}_v \times \overrightarrow{r}_u)\frac{\partial v}{\partial u'}\frac{\partial u}{\partial v'} =$$

$$= (\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v)(\frac{\partial u}{\partial u'}\frac{\partial v}{\partial v'} - \frac{\partial v}{\partial u'}\frac{\partial u}{\partial v'})(\text{поменяли знак}) = (\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v)\begin{bmatrix} u_{u'} & u_{v'} \\ v_{u'} & v_{v'} \end{bmatrix}$$

Но этот якобиан не равен нулю!
Это значит, что получили тот же вектор нормали, у которого могла измениться лишь длина или направление, что и требовалось доказать.

1.7 Площадь поверхности

Даны $\Omega, \overrightarrow{r} = \overrightarrow{r}(u,v)$.
Найдем дифференциал этого вектора:

$$d\overrightarrow{r} = \overrightarrow{r}_u du + \overrightarrow{r}_v dv$$

$$d\overrightarrow{r}^2 = |d\overrightarrow{r}|^2 = \overrightarrow{r}_u^2 du^2 + 2\overrightarrow{r}_u\overrightarrow{r}_v dudv + \overrightarrow{r}_v^2 dv^2$$

Обозначим $E = \overrightarrow{r}_u^2, F = \overrightarrow{r}_u\overrightarrow{r}_v, G = \overrightarrow{r}_v^2$.
$d\overrightarrow{r}^2$ называется первой квадратичной формой поверхности и для неё справедливо свойство:
$d\overrightarrow{r}^2 > 0$ (положительно определена)ю
Для того, чтобы это выполнялось (для нашей формы $ax^2 + 2bxy + cy^2$), нужно:

$$\begin{cases} a > 0 \\ c > 0 \\ ac - b^2 > 0 \end{cases}$$

В нашем случае второго дифференциала вектора $\overrightarrow{r}$ это значит, что требуется выполнение следующих условий:

$$\begin{cases} E > 0 \\ G > 0 \\ EG - F^2 > 0 \end{cases}$$

Первые два условия очевидны, проверим третье:

$$|\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v| = |\overrightarrow{r}_u||\overrightarrow{r}_v| \sin\varphi \ (\varphi \neq 0)$$

$$\overrightarrow{r}_u \cdot \overrightarrow{r}_v = |\overrightarrow{r}_u||\overrightarrow{r}_v| \cos\varphi$$
$$|\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v|^2 + (\overrightarrow{r}_u \cdot \overrightarrow{r}_v)^2 = |\overrightarrow{r}_u|^2|\overrightarrow{r}_v|^2$$

Заметим, что правая часть это EG, а второе слагаемое в левой части это F^2.
Тогда $|\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v|^2 = EG - F^2 > 0$, так как $\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v \neq 0$, что и требовалось доказать.

Площадь поверхности

$S(\Sigma) = \iint_\Omega |\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v| \; dudv$ - площадь поверхности.
Свойства площади:
1) Не зависит от параметризации.
Пусть дали две параметризации:

$$\overrightarrow{r}(u, v) = \overrightarrow{\varrho}(u', v')$$
$$S(\Sigma) = \iint_{\Omega'} |\overrightarrow{\varrho}_{u'} \times \overrightarrow{\varrho}_{v'}| \; du'dv'$$

Вспомним, что $|\overrightarrow{\varrho}_{u'} \times \overrightarrow{\varrho}_{v'}| = |(\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v)| \; |I(\frac{u,v}{u',v'})|$.
Подставим это в интеграл:

$$S(\Sigma) = \iint_{\Omega'} |\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v| \; |I| du'dv' = \iint_{\Omega} |\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v| \; dudv$$

Получили то же самое.
2) Рассмотрим случай, когда сама поверхность - плоскость. Сможем ли по той же формуле посчитать площадь? Проверим это, площадь это $\iint_\Omega \; dudv$.
Теперь посчитаем $S(\Omega)$:
Σ задается при помощи $\overrightarrow{r} = (x, y, 0)$.
Тогда $\overrightarrow{r}_x = (1, 0, 0)$
$\overrightarrow{r}_y = (0, 1, 0)$.
А $\overrightarrow{r}_x \times \overrightarrow{r}_y = \begin{bmatrix} i & j & k \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \overrightarrow{k}, \Rightarrow |\overrightarrow{r}_x \times \overrightarrow{r}_y| = 1.$
Тогда $S(\Sigma) = \iint_\Omega |\overrightarrow{r}_x \times \overrightarrow{r}_y| \; dudv = \iint_\Omega dudv$, что и требовалось доказать.
3) Площадь аддитивна по отношению к поверхности. (Площадь поверхности, составленной из гладких кусков, равно сумме площадей).

4) $z=f(x,y)$.
$\overrightarrow{r}=(x,y,f(x,y))$.
$\overrightarrow{r}_x=(1,0,f_x)$.
$\overrightarrow{r}_y=(0,1,f_y)$.
$\overrightarrow{r}_x\times\overrightarrow{r}_y=\begin{bmatrix} i & j & k\\ 1 & 0 & f_x\\ 0 & 1 & f_y\end{bmatrix}=i(-f_x)-jf_y+\overrightarrow{k}.$

$$|\overrightarrow{r}_x\times\overrightarrow{r}_y|=\sqrt{EG-F}=\sqrt{f_x^2+f_y^2+1}$$

ПРИМЕРЫ:

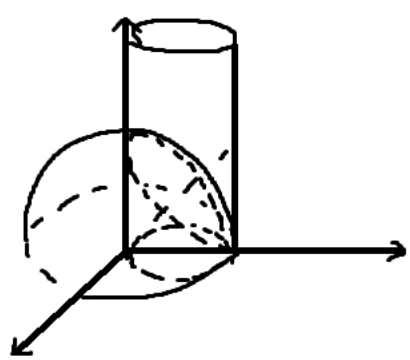
1) Посчитать площадь:

$$x^2+y^2+z^2-R^2,$$

где $z\geq 0$.
Это половина сферы, которую вырезает цилиндр:

$$x^2+y^2=Rx,\Rightarrow x^2-Rx+\frac{x^2}{4}+y^2=(\frac{R}{2})^2,\Rightarrow (x-\frac{R}{2})^2+y^2=(\frac{R}{2})^2$$

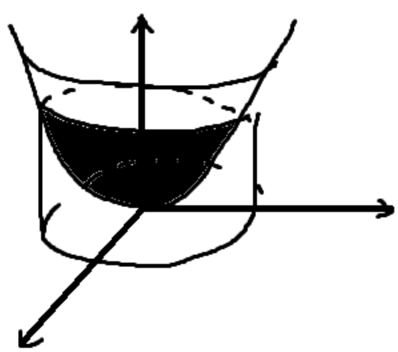
Это выглядит так:



Перейдем в сферические координаты:
$\begin{cases} x=R\cos\varphi\sin\theta\\ y=R\sin\varphi\sin\theta\\ z=R\cos\theta\end{cases}.$
Зададим поверхность:

$$\overrightarrow{r}=(R\cos\varphi\sin\theta,R\sin\varphi\sin\theta,R\cos\theta)$$

Посчитаем частные производные по φ и θ:
$\overrightarrow{r}_\varphi = (-R\sin\varphi\sin\theta, R\cos\varphi\sin\theta, 0)$
$\overrightarrow{r}_\theta = (R\cos\varphi\cos\theta, R\sin\varphi\cos\theta, -R\sin\theta)$
Теперь посчитаем E, F, G:
$E = \overrightarrow{r}_\varphi^2 = R^2\sin^2\varphi\sin^2\theta + R^2\cos^2\varphi\sin^2\theta = R^2\sin^2\theta.$
$F = \overrightarrow{r}_\theta^2 = R^2\cos^2\varphi\cos^2\theta + R^2\sin^2\varphi\cos^2\theta + R^2\sin^2\theta = R^2.$
$F = 0$ (если раскрыть скобки, то и правда получится 0).
$\sqrt{EG - F^2} = R^2\sin\theta.$
Тогда $S(\Sigma) = \iint_\Omega R^2\sin\theta\ d\varphi d\theta = 2R^2\int_0^{\frac{\pi}{2}} d\varphi \int_0^{?}\sin\theta\ d\theta.$
Осталось вычислить верхний предел интегрирования для θ, для этого нужно подставить сферические координаты в уравнение цилиндра:
$R^2\cos^2\varphi\sin^2\theta + R^2\sin^2\varphi\sin^2\theta = R^2\cos\varphi\sin\theta.$
Отсюда либо $\sin\theta = 0$, либо $\sin\theta = \cos\varphi$.
Первое нас не интересует, а вот второе можно решить и получить ответ:
$\theta = \frac{\pi}{2} - \varphi.$
Тогда $S(\Sigma) = \iint_\Omega R^2\sin\theta\ d\varphi d\theta = 2R^2\int_0^{\frac{\pi}{2}} d\varphi \int_0^{\frac{\pi}{2}-\varphi}\sin\theta\ d\theta = R^2(\pi - 2).$
2) Посчитать площадь поверхности:
$z = x^2 + y^2$. Этот параболоид бесконечен, поэтому чтобы было, что считать, вырежем из него кусок $x^2 + y^2 = R^2$ и найдем площадь.
Вот как это выглядит:



Для этого перейдем к цилиндрическим координатам:
$$\begin{cases} x = \varrho\cos\varphi \\ y = \varrho\sin\varphi \\ z = \varrho^2 \end{cases}.$$
Зададим поверхность:
$\overrightarrow{r} = (\varrho\cos\varphi, \varrho\sin\varphi, \varrho^2).$
Посчитаем частные производные по ϱ и φ.

$\overrightarrow{r}_{\varrho} = (\cos\varphi, \sin\varphi, 2\varrho)$.
$\overrightarrow{r}_{\varphi} = (-\varrho\sin\varphi, \varrho\cos\varphi, 0)$.
Теперь посчитаем E, F, G:
$E = \overrightarrow{r}^2_{\varrho} = 1 + 4\varrho^2$.

$F = \overrightarrow{r}^2_{\varphi} = \varrho^2$.
$F = 0$ (если раскрыть скобки, то и правда получится 0).
$\sqrt{EG - F^2} = \varrho\sqrt{1 + 4\varrho^2}$.

$$S(\Sigma) = \iint_{\Omega} \varrho\sqrt{1 + 4\varrho^2}\ d\varrho d\varphi = \int_0^{2\pi} d\varphi \int_0^R \varrho\sqrt{1 + 4\varrho^2}\ d\varrho$$

Важная информация про почти простые поверхности:
Утверждение: если Σ - почти простая, а Ω_n - искомая исчерпывающая последовательность, то:

$$S(\Sigma) = \iint_{\Omega} |\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v|\ dudv = \lim_{n\to\infty} \iint_{\Omega_n} |\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v|\ dudv$$

2 Поверхностные интегралы

2.1 Поверхностный интеграл первого рода

Пусть Σ - простая и гладкая поверхность. Дана $F(x, y, z)$ - непрерывная функция, определенная на Σ.
Поверхностным интегралом I рода от функции F по поверхности Σ называется:

$$\iint_{\Omega} F(x(u, v), y(u, v), z(u, v))|\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v|\ dudv = \iint_{\Sigma} F(x, y, z) ds(d\sigma)$$

Свойства поверхностного интеграла I рода:
1) Не зависит от параметризации поверхности (доказывается так же, как независимость площади поверхности от параметризации).
2) Аддитивность и линейность.
3) Можно дать физическую интерпретацию:
Если $F(x, y, z) \geq 0$, и это плотность слоя, "намазанного" на поверхность, то $\iint F d\sigma$ - масса слоя.
Вместо $d\sigma$ можно написать $\sqrt{EG - F^2}\ dudv$.

2.2 Поверхностный интеграл второго рода

Пусть Σ - двусторонняя (бывают односторонние поверхности, например, лист Мёбиуса и бутылка Клейна (Кляйна)). Выберем сторону (это означает, выберем, куда "смотрит" нормаль).
У нас есть поверхностный интеграл $\iint_\Sigma (\overrightarrow{F}, \overrightarrow{n}_0)\ d\sigma$, где $\overrightarrow{F} = (P(x,y,z), Q(x,y,z), R(x,y,z))$.
Если поменять сторону, то поменяется знак за счёт смены направления вектора нормали на противоположное.
Отсюда вытекает свойство:

$$\iint_\Sigma (\overrightarrow{F}, \overrightarrow{n}_0)\ d\sigma = -\iint_\Sigma (\overrightarrow{F}, \overrightarrow{n}_0^-)\ d\sigma$$

2.3 Как считать поверхностный интеграл второго рода

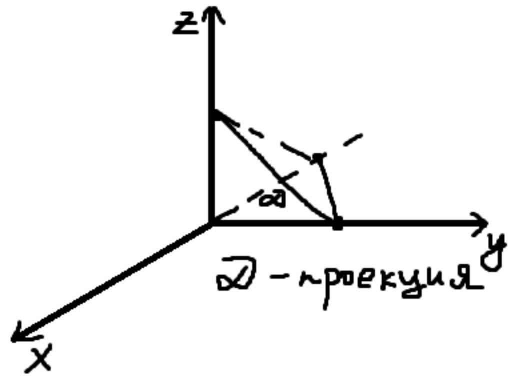
Рассмотрим $(\overrightarrow{F}, \overrightarrow{n}_0) = \overrightarrow{F} \frac{\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v}{|\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v|}\ |\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v|\ dudv = (\overrightarrow{F} \cdot \overrightarrow{r}_u \cdot \overrightarrow{r}_v)\ dudv$ (смешанное произведение).
Посчитаем его:

$$\begin{bmatrix} R & Q & R \\ x_u & y_u & z_u \\ x_v & y_v & z_v \end{bmatrix}\ dudv = (P\frac{\partial(y,z)}{\partial(u,v)} + Q\frac{\partial(z,x)}{\partial(u,v)}(\text{поменяли знак}) + R\frac{\partial(x,y)}{\partial(u,v)})\ dudv$$

Рассмотрим $PI(\frac{y,z}{u,v})\ dudv$:
Если угол между вектором нормали и осью x острый, то $I > 0$, иначе $I < 0$.
Тогда для острого угла $\iint PI\ dudv = \iint_{D_{yz}} P(x(y,z),y,z)\ dydz$.
А для тупого угла $\iint PI\ dudv = -\iint_{D_{yz}} P(x(y,z),y,z)\ dydz$.
Аналогично и другие слагаемые, тогда запишем сумму:
$P\frac{\partial(y,z)}{\partial(u,v)}\ dudv + Q\frac{\partial(z,x)}{\partial(u,v)}\ dudv + R\frac{\partial(x,y)}{\partial(u,v)}\ dudv = P\ dydz + Q\ dzdx + R\ dxdy$.
Тогда

$$\iint_\Sigma (\overrightarrow{F}, \overrightarrow{n}_0)\ d\sigma = \iint_\Sigma P\ dydz + Q\ dzdx + R\ dxdy$$

ПРИМЕР:
Дан $\iint_\Sigma x\ dydz$, и вырезан прямоугольник $z + y - z = 1$, верхняя сторона.



Посчитаем:
$\iint_\Sigma x\ dydz = -\iint (z+y-1)\ dydz$ (так как угол между нормалью и отсутствующей осью (в данном случае ось x) тупой).

$$-\iint (z+y-1)\ dydz = -\int_0^1 dy \int_0^{1-y} (z+(y-1))\ dz = \frac{1}{6}$$

3 Теория поля

$\Omega \subset R^3$.
I. Скалярное поле.
Если $\forall M \in \Omega\ \exists f(M)$ - число, тогда у нас на области Ω задано скалярное поле $f(M) = f(x,y,z)$.
Дифференцируемость.
Определение: будем называть $f(M)$ дифференцируемым в точке M_0, если существует такой вектор $\overrightarrow{c}$, что

$$\triangle f(M_0) = \triangle \overrightarrow{r} \cdot \overrightarrow{c} + o(||\overrightarrow{MM_0}||)$$

$$\overrightarrow{c} = gradf(M_0) = (\frac{\partial f(M_0)}{\partial x}, \frac{\partial f(M_0)}{\partial y}, \frac{\partial f(M_0)}{\partial z})$$

Гуманитарии могут делать так:
$\sin x + \cos x = (\sin + \cos)x$.
Мы сделаем так для градиента, но осознанно и опираясь на законы:

$$(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z}) = (\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z})f$$

Обозначим теперь $(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z})$ за ∇ (произносится "набла").
Это символический вектор, его координаты это вроде числа, но на самом

деле, эта набла - целиком оператор и применяется к чему-то.
Тогда $(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z}) = \nabla f$.
$\overrightarrow{c} = \nabla f$, тогда

$$\triangle f = \triangle \overrightarrow{r} \cdot \nabla f = (\triangle \overrightarrow{r} \cdot \nabla) f + o(||\overrightarrow{MM_0}||)$$

<u>Производная по направлению.</u>

$$\frac{\partial f(M_0)}{\partial l} = \lim t \to 0 \frac{f(M_0 + t\overrightarrow{l_0}) - f(M_0)}{\partial t}$$

Здесь $t > 0$, а $\overrightarrow{l_0}$ - орт направления.
Заметим, что числитель - приращение, так что можно переписать в виде:

$$\frac{\partial f(M_0)}{\partial l} = \lim t \to 0 \frac{(t\overrightarrow{l_0} \cdot \nabla + o(t)}{\partial t} = (\overrightarrow{l_0} \cdot \nabla) f$$

II. Векторное поле.
Если $\forall M \in \Omega\ \exists \overrightarrow{a}(M) = (P(x,y,z), Q(x,y,z), R(x,y,z))$, тогда на области Ω задано векторное поле $\overrightarrow{a}(M) = (P(x,y,z), Q(x,y,z), R(x,y,z))$.
<u>Дифференцируемость.</u>
<u>Определение:</u> будем называть $\overrightarrow{a}(M)$ дифференцируемым в точке M_0, если его приращение можно представить в виде:

$$\triangle \overrightarrow{a}(M) = \overrightarrow{a}(M) - \overrightarrow{a}(M_0) = L(\overrightarrow{r}) + o(||\overrightarrow{r}||)$$

Тогда

$$\triangle \overrightarrow{a}(M) = (\triangle \overrightarrow{r} \cdot \nabla) \overrightarrow{a} + o(||\overrightarrow{r}||)$$

<u>Производная по направлению.</u>
$\frac{\partial f}{\partial l} = (\overrightarrow{l_0} \cdot \nabla) f$ - для скалярного поля. В случае векторного поля:

$$\frac{\partial \overrightarrow{a}}{\partial l} = (\overrightarrow{l_0} \cdot \nabla) \overrightarrow{a}$$

<u>**ПРИМЕР:**</u>
$\overrightarrow{a} = y\overrightarrow{i} + (xy + yz)\overrightarrow{j} + xyz\overrightarrow{k}$
$\overrightarrow{l} = (1,1,1)$, $\overrightarrow{l_0} = (\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}})$
$\frac{\partial \overrightarrow{a}}{\partial l} = (\overrightarrow{l_0} \cdot \nabla) \overrightarrow{a}$
1) $(\overrightarrow{l_0} \cdot \nabla) \overrightarrow{a} = \frac{1}{\sqrt{3}} \frac{\partial}{\partial x} + \frac{1}{\sqrt{3}} \frac{\partial}{\partial y} + \frac{1}{\sqrt{3}} \frac{\partial}{\partial z}$, и все это нужно применить к вектору

$\overrightarrow{a}$.
2) $(\overrightarrow{l_0}\cdot\nabla)\overrightarrow{a}$ - рассмотрим результат покоординатно:
$(\overrightarrow{l_0}\cdot\nabla)a_x = (\frac{1}{\sqrt{3}}\frac{\partial}{\partial x}, \frac{1}{\sqrt{3}}\frac{\partial}{\partial y}, \frac{1}{\sqrt{3}}\frac{\partial}{\partial z})y = \frac{1}{\sqrt{3}}$
$(\overrightarrow{l_0}\cdot\nabla)a_y = (\frac{1}{\sqrt{3}}\frac{\partial}{\partial x}, \frac{1}{\sqrt{3}}\frac{\partial}{\partial y}, \frac{1}{\sqrt{3}}\frac{\partial}{\partial z})(xy+yz) = \frac{2y+x+z}{\sqrt{3}}$
$(\overrightarrow{l_0}\cdot\nabla)a_z = (\frac{1}{\sqrt{3}}\frac{\partial}{\partial x}, \frac{1}{\sqrt{3}}\frac{\partial}{\partial y}, \frac{1}{\sqrt{3}}\frac{\partial}{\partial z})(xy) = \frac{yz+xz+xy}{\sqrt{3}}$
Тогда
$(\overrightarrow{l_0}\cdot\nabla)\overrightarrow{a} = \frac{1}{\sqrt{3}}\overrightarrow{i} + \frac{2y+x+z}{\sqrt{3}}\overrightarrow{j} + \frac{yz+xz+xy}{\sqrt{3}}\overrightarrow{k}$.
Введем понятия:
Пусть дано поле $\overrightarrow{a} = \overrightarrow{a}(M) = (P, Q, R)$.
Определение: **дивергенция** поля:

$$div\overrightarrow{a} = \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}$$

Определение: **ротор** векторного поля:

$$rot\overrightarrow{a} = det\begin{bmatrix} i & j & k \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{bmatrix} = \overrightarrow{i}(\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z}) + \overrightarrow{j}(\frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x}) + \overrightarrow{k}(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y})$$

Упростим формулы для div и rot:
$div\overrightarrow{a} = (\nabla\cdot\overrightarrow{a})$ (скалярное произведение).
$rot\overrightarrow{a} = (\nabla\times\overrightarrow{a})$ (векторное произведение).
Действия с ∇:
1)

$$\nabla(c_1 f_1 + c_2 f_2) = c_1\nabla f_1 + c_2\nabla f_2$$

2) Посчитаем $\nabla(f_1 f_2)$:

$$\frac{\partial}{\partial x}(f_1 f_2) = \frac{\partial f_1}{\partial x}f_2 + \frac{\partial f_2}{\partial x}f_1$$
$$\frac{\partial}{\partial y}(f_1 f_2) = \frac{\partial f_1}{\partial y}f_2 + \frac{\partial f_2}{\partial y}f_1$$
$$\frac{\partial}{\partial z}(f_1 f_2) = \frac{\partial f_1}{\partial z}f_2 + \frac{\partial f_2}{\partial z}f_1$$

Будем иметь ввиду, что ∇ действует на поле, когда пишем следующим образом:

$$\nabla(\overset{\downarrow}{f_1} f_2)$$

Здесь ∇ действует на поле f_1.

Тогда $\nabla(f_1 f_2) = \nabla(\overset{\downarrow}{f_1} f_2) + \nabla(f_1 \overset{\downarrow}{f_2}) = f_1 \nabla f_2 + f_2 \nabla f_1$.

3) Посчитаем $\nabla(\overrightarrow{a_1} \times \overrightarrow{a_2})$:

Формально это смешанное произведение, тогда

$$\nabla(\overrightarrow{a_1} \times \overrightarrow{a_2}) = \nabla(\overset{\downarrow}{\overrightarrow{a_1}} \times \overrightarrow{a_2}) + \nabla(\overrightarrow{a_1} \times \overset{\downarrow}{\overrightarrow{a_2}}) = \overrightarrow{a_2}(\nabla \times \overrightarrow{a_1}) - \overrightarrow{a_1}(\nabla \times \overrightarrow{a_2})$$

4) $grad\ f = \nabla f$

5) $grad\ (f_1 f_2) = f_1 grad\ f_2 + f_2 grad\ f_1$

6) $div \overrightarrow{a} = \nabla \cdot \overrightarrow{a}$

7) $rot \overrightarrow{a} = \nabla \times \overrightarrow{a}$

8) $div(f \cdot \overrightarrow{a}) = \nabla(f \cdot \overrightarrow{a}) = \nabla(\overset{\downarrow}{f} \cdot \overrightarrow{a}) + \nabla(f \cdot \overset{\downarrow}{\overrightarrow{a}}) = \overrightarrow{a} \nabla f + f \nabla \overrightarrow{a} = \overrightarrow{a} grad\ f + f div \overrightarrow{a}$

9) $div(\overrightarrow{a_1} \times \overrightarrow{a_2}) = \nabla(\overrightarrow{a_1} \times \overrightarrow{a_2}) = \nabla(\overset{\downarrow}{\overrightarrow{a_1}} \times \overrightarrow{a_2}) + \nabla(\overrightarrow{a_1} \times \overset{\downarrow}{\overrightarrow{a_2}}) = \overrightarrow{a_2}(\nabla \times \overrightarrow{a_1}) - \overrightarrow{a_1}(\nabla \times \overrightarrow{a_2}) = \overrightarrow{a_2} rot \overrightarrow{a_1} - \overrightarrow{a_1} rot \overrightarrow{a_2}$

10) $rot(f \overrightarrow{a}) = \nabla \times (f \overrightarrow{a}) = \nabla \times (\overset{\downarrow}{f} \overrightarrow{a}) + \nabla \times (f \overset{\downarrow}{\overrightarrow{a}}) = (\nabla f) \times \overrightarrow{a} + f(\nabla \times \overrightarrow{a}) = grad\ f \times \overrightarrow{a} + f\ rot \overrightarrow{a}$

11) $rot(\overrightarrow{a_1} \times \overrightarrow{a_2}) = \nabla(\overrightarrow{a_1} \times \overrightarrow{a_2}) = \nabla \overset{\downarrow}{\overrightarrow{a_1}} \times \overrightarrow{a_2} + \nabla \overrightarrow{a_1} \times \overset{\downarrow}{\overrightarrow{a_2}} = (\overrightarrow{a_2} \nabla) \overrightarrow{a_1} - \overrightarrow{a_2}(\nabla \overrightarrow{a_1}) + \overrightarrow{a_1}(\nabla \overrightarrow{a_2}) - (\overrightarrow{a_1} \nabla) \overrightarrow{a_2} = (\overrightarrow{a_2} \nabla) \overrightarrow{a_1} - \overrightarrow{a_2} div \overrightarrow{a_1} + \overrightarrow{a_1} div \overrightarrow{a_2} - (\overrightarrow{a_1} \nabla) \overrightarrow{a_2}$

12) $div(grad\ f) = \nabla \cdot (\nabla f) = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} = (\frac{\partial}{\partial x^2} + \frac{\partial}{\partial y^2} + \frac{\partial}{\partial z^2}) f =$
$= \nabla^2 f = \triangle f$.

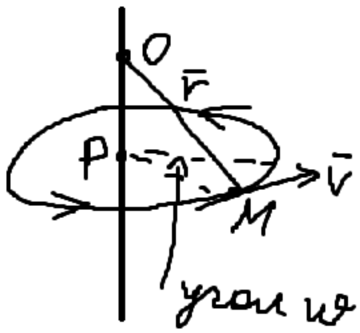
$\triangle$ - оператор Лапласа, $\triangle = \nabla^2$.

13) $div(rot \overrightarrow{a}) = \nabla \cdot (\nabla \times \overrightarrow{a}) = 0$.

14) $rot(grad\ f) = \nabla \times (\nabla \cdot f) = 0$.

Экскурс в физику - физический смысл ротора

Пусть дали твердое тело, оно вращается вокруг какой то оси, пусть по часовой стрелке:



$|\overrightarrow{v}| = PM$(радиус)$\cdot\omega$.
Вектор $\overrightarrow{\omega} \times \overrightarrow{r}$ параллелен $\overrightarrow{v}$ (1)
$|\overrightarrow{v}| = \omega \cdot |\overrightarrow{r}| \sin\varphi = |\overrightarrow{\omega}|\,|\overrightarrow{r}| \sin(\pi - \varphi)$ (2)
Из (1) и (2) следует, что $\overrightarrow{v} = \overrightarrow{\omega} \times \overrightarrow{r}$.
Посчитаем $rot(\overrightarrow{v})$:
$rot(\overrightarrow{v}) = rot(\overrightarrow{\omega} \times \overrightarrow{r}) = \overrightarrow{\omega} div \overrightarrow{r} - \overrightarrow{r} div \overrightarrow{\omega} + (\overrightarrow{r}\nabla)\overrightarrow{\omega} - (\overrightarrow{\omega}\nabla)\overrightarrow{r}$.
$\overrightarrow{\omega}$ зависит только от времени, следовательно, везде, где дифференцируем $\overrightarrow{\omega}$, будут нули:
$div\overrightarrow{\omega} = 0, (\overrightarrow{r}\nabla)\overrightarrow{\omega} = 0$.
Тогда $rot\overrightarrow{v} = \overrightarrow{\omega} div \overrightarrow{r} - (\overrightarrow{\omega}\nabla)\overrightarrow{r} = 3\overrightarrow{\omega} - \overrightarrow{\omega} = 2\overrightarrow{\omega}$.
Таким образом, физический смысл ротора: удвоенная мгновенная угловая скорость, отсюда и его названия (ротор, вихрь).

4 Интегральные характеристики векторного поля

Дано векторное поле $\overrightarrow{a} = \overrightarrow{a}(M)$ в Ω, а так же l - простой кусочно-гладкий замкнутый контур из Ω.

4.1 Циркуляция

Определение: **циркуляцией** векторного поля по замкнутому контуру l называется следующий интеграл второго рода:

$$Ц = \int_l \overrightarrow{a}\, d\overrightarrow{r} = \int_l Pdx + Qdy + Rdz$$

4.2 Поток

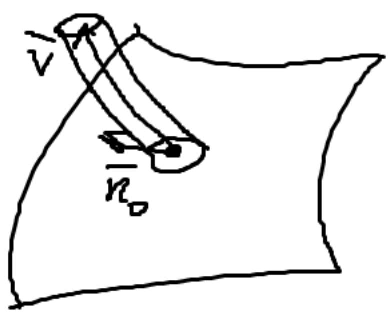
Дана поверхность Σ.
Определение: **потоком** векторного поля по поверхности Σ называется следующий интеграл второго рода:

$$\prod = \iint_\Sigma \overrightarrow{a}\,\overrightarrow{n_0} ds$$

Приведем к привычному виду:

$$\prod = \iint_\Sigma \overrightarrow{a}\,\overrightarrow{n_0} ds = \iint_\Sigma Pdydz + Qdzdx + Rdxdy$$

Физический смысл потока
Пусть есть $\overrightarrow{a} = \overrightarrow{v}$ - поле скоростей. Жидкость движется по какому-то пути, а затем мы ставим на этом пути решетку:



И сколько жидкости проходит через решетку за единицу времени?
Возьмем в нашей решетке маленький кусок, из-за пренебрежимо малой величины можем считать его плоским. Тогда за единицу времени жидкость займет объем цилиндра с площадью основания, равной площади куска, и высотой, равной проекции $\overrightarrow{v}$ на ось вращения.
Посчитаем этот объем:

$$V_Ц = S \cdot |\overrightarrow{v}_{\text{пр.}\overrightarrow{n_0}}| = ds\overrightarrow{a}\,\overrightarrow{n_0} = d\prod$$

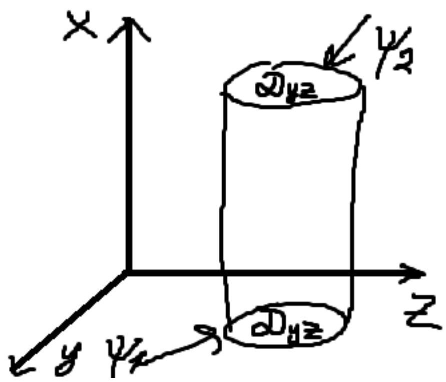
И поток будет равен приближенной сумме объемов по всем кусочкам, то есть интегралу.

5 Теорема Гаусса-Остроградского (Остроградского-Гаусса)

Пусть есть ограниченная область $\Omega \subset R^3$
Граница этой области - $\partial\Omega$ - кусочно-гладкая.
$\overrightarrow{n}$ - внешняя нормаль.
$\overrightarrow{a} = \overrightarrow{a}(M), M \in \overrightarrow{\Omega}, \overrightarrow{a}$ непрерывно дифференцируемо в каждой точке.
Утверждение (теорема Остроградского-Гаусса): выполняется равенство:

$$\iint_{\partial\Omega} \overrightarrow{a}\overrightarrow{n_0}ds = \iiint_{\Omega} div\overrightarrow{a}\,dxdydz$$

Доказательство:
Предположим, что Ω односвязна и элементарна по всем координатам.



Посчитаем одно из слагаемых, например, интеграл по $\frac{\partial P}{\partial x}$:
$\iiint_\Omega \frac{\partial P}{\partial x}dxdydz = \iint_{D_{yz}} dydz \int_{\psi_1(y,z)}^{\psi_2(y,z)} \frac{\partial P}{\partial x} =$
$= \iint_{D_{yz}} P(\psi_2(y,z),y,z)dydz - \iint_{D_{yz}} P(\psi_1(y,z),y,z)dydz =$
$= \iint_{\Sigma_1} P(x,y,z)dydz + \iint_{\Sigma_2} P(x,y,z)dydz + 0$ (интеграл по боковой поверхности равен нулю).
Здесь Σ_1 образована функцией $x = \psi_1(y,z)$, Σ_2 образована функцией $x = \psi_2(y,z)$.
Тогда эта сумма - интеграл по всей границе (три слагаемых это интеграл по верхней части, нижней части и боковой поверхности), а значит, она

равна

$$\iint_{\partial\Omega} P(x,y,z)dydz$$

Аналогично доказывается для Q и для R.

5.1 Следствие из теоремы Остроградского-Гаусса

Возьмем непрерывно дифференцируемое векторное поле $\overrightarrow{a} = (P, Q, R)$ в открытой области Ω.

Возьмем из этой области точку M_0 и окружим ее сферой $S(M_0)$.

Обозначим за $V(M_0)$ шар, ограниченный сферой S, $V \subset \Omega$.

Запишем для сферы и шара формулу Остроградского-Гаусса:

$$\iint_{S(M_0)} \overrightarrow{a}\overrightarrow{n_0}ds = \iiint_{V(M_0)} div\overrightarrow{a}dV = I$$

Утверждение: для какой-то точки $\widetilde{M} \in V(M_0)$ выполняется равенство:

$$I = div\overrightarrow{a}(\widetilde{M}) \cdot \mathbf{V}$$

$\mathbf{V}$ - объем шара. Отсюда выразим дивергенцию:

$$div\overrightarrow{a}(\widetilde{M}) = \frac{\iint_{S(M_0)} \overrightarrow{a}\overrightarrow{n_0}ds}{\mathbf{V}}$$

Полученную формулу принято называть средней плотностью источников (или стоков).

Какой в этом смысл:

Представим, что где-то через шар протекает жидкость. В нормальной ситуации вытекает жидкости ровно столько, сколько втекает, дивергенция равна нулю. Но если внутри шара есть источник/сток, тогда втекать будет меньше/больше, чем вытекать. Именно это и регулирует числитель в формуле дивергенции, полученной выше.

6 Теорема Стокса

Дано:
Простая и гладкая ($\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v \neq \overrightarrow{0}$) поверхность $\overrightarrow{r} = \overrightarrow{r}(u,v) = \Sigma$.
Плоскость $\Omega \subset R^2 \to R^3, (u,v) \in \Omega, \Omega$ - ограничена.
$\partial\Omega = \{u(t), v(t)\}, \alpha \leq t \leq \beta$.
$\overrightarrow{r}(t) = \overrightarrow{r}(u(t), v(t))$ - граница поверхности, $\partial\Sigma$.
Теорема (Стокса):
Утверждение: имеет место формула:

$$\int_{\partial\Sigma} \overrightarrow{a}\, d\overrightarrow{r} = \iint_{\Sigma} rot\,\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n_0} ds$$

Доказательство:
1) Сведем $\int_{\partial\Sigma} \overrightarrow{a}\, d\overrightarrow{r}$ к интегралу по контуру $\partial\Omega$:

$$\int_{\partial\Sigma} \overrightarrow{a}\, d\overrightarrow{r} = \int_{\alpha}^{\beta} \overrightarrow{a}(\overrightarrow{r}(u(t), v(t)))\cdot(\overrightarrow{r}_u u_t dt + \overrightarrow{r}_v v_t dt) = \int_{\partial\Omega} \overrightarrow{a}(\overrightarrow{r}(u,v))(\overrightarrow{r}_u du + \overrightarrow{r}_v dv) = I_1$$

2) Сведем $\iint_{\Sigma} rot\,\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n_0} ds$ к интегралу по области Ω:

$$\iint_{\Sigma} rot\,\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n_0} ds = \iint_{\Omega} rot\,\overrightarrow{a} \cdot (\frac{(\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v)}{|\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v|} |\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v|) dudv = \iint_{\Omega} rot\,\overrightarrow{a} \cdot (\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v) dudv = I_2$$

Рассмотрим подынтегральное выражение, оно представляет собой смешанное произведение, попробуем представить его в виде $\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y}$, чтобы применить формулу Грина в обратную сторону:

$$rot\,\overrightarrow{a} \cdot (\overrightarrow{r}_u \times \overrightarrow{r}_v) = rot\,\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{r}_u \cdot \overrightarrow{r}_v = \overrightarrow{r}_u \cdot \overrightarrow{r}_v \times (\nabla \times \overrightarrow{a}) =$$

$$= \overrightarrow{r}_u \cdot \nabla(\overrightarrow{r}_v \cdot \overset{\downarrow}{\overrightarrow{a}}) - \overrightarrow{r}_u(\overrightarrow{r}_v \cdot \nabla)\overrightarrow{a} = (\overrightarrow{r}_u \cdot \nabla)(\overrightarrow{r}_v \cdot \overset{\downarrow}{\overrightarrow{a}}) - \overrightarrow{r}_u(\overrightarrow{r}_v \cdot \nabla)\overrightarrow{a} =$$

$$= \overrightarrow{r}_v(\overrightarrow{r}_u \cdot \nabla)\overrightarrow{a} - \overrightarrow{r}_u(\overrightarrow{r}_v \cdot \nabla)\overrightarrow{a} = \overrightarrow{r}_v(x_u \frac{\partial \overrightarrow{a}}{\partial x} + y_u \frac{\partial \overrightarrow{a}}{\partial y} + z_u \frac{\partial \overrightarrow{a}}{\partial z}) - \overrightarrow{r}_u(x_v \frac{\partial \overrightarrow{a}}{\partial x} + y_v \frac{\partial \overrightarrow{a}}{\partial y} + z_v \frac{\partial \overrightarrow{a}}{\partial z}) =$$

$$= \overrightarrow{r}_v \overrightarrow{a}_u - \overrightarrow{r}_u \overrightarrow{a}_v = \overrightarrow{r}_v \overrightarrow{a}_u - \overrightarrow{r}_u \overrightarrow{a}_v + \overrightarrow{r}_{uv} \overrightarrow{a}_{uv} - \overrightarrow{r}_{uv} \overrightarrow{a}_{uv} = \frac{\partial}{\partial u}(\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{r}_v) - \frac{\partial}{\partial v}(\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{r}_u)$$

Получили как раз, что хотели, осталось подставить в I_2:

$$I_2 = \iint_{\Omega} (\frac{\partial}{\partial u}(\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{r}_v) - \frac{\partial}{\partial v}(\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{r}_u)) dudv$$

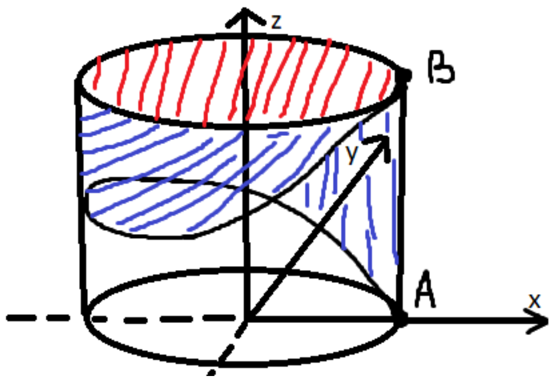
Тогда по формуле Грина для этого интеграла:

$$I_2 = \int_{\partial\Omega} \overrightarrow{a}\overrightarrow{r}_u du + \overrightarrow{a}\overrightarrow{r}_v dv = I_1$$

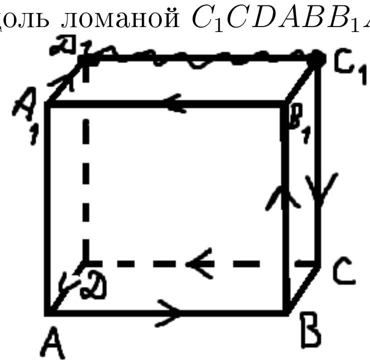
Таким образом, получили тот же интеграл, следовательно, формула верна и теорема доказана.

6.1 Следствие из теоремы Стокса

Дан интеграл $I = \int_{AB} Pdx + Qdy + Rdz$.
Утверждение: чтобы этот интеграл не зависел от пути интегрирования, необходимо и достаточно, чтобы выполнялось условие $rot\overrightarrow{a} = 0$.
Доказательство:
1) Пусть l_1 и l_2 - какие-то два пути из A в B, и пусть эти кривые не пересекаются.
Тогда $I = \int_{l_1} - \int_{l_2} = \int_l$. l - контур, получаемый, если пойти из A в B по кривой l_1, а затем обратно из B в A по l_2.
Тогда $I = \int_l \overrightarrow{a}d\overrightarrow{r} = \iint_\Sigma rot\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n}_0 ds$ - по теореме Стокса.
Следовательно, если $rot\overrightarrow{a} = 0$, то $I = 0 = \int_{l_1} - \int_{l_2} \Rightarrow \int_{l_1} = \int_{l_2}$, что и требовалось доказать.
2) Пусть теперь $\int_{l_1} = \int_{l_2}$, тогда $\int_l = 0 = \iint_\Sigma (rot\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n}_0)ds$, следовательно, скалярное произведение равно нулю, но нормаль не может быть равна нулю, поэтому равен нулю ротор, что и требовалось доказать.
ПРИМЕРЫ:
1) $\overrightarrow{a} = -y\overrightarrow{i} + x\overrightarrow{j} + z\overrightarrow{k}$. Найти циркуляцию вдоль поля, если
$L: \overrightarrow{r}(t) = a\cos t\overrightarrow{i} + a\sin t\overrightarrow{j} + bt\overrightarrow{k}, A(a,0,0), B(a,0,2\pi b)$.
Это выглядит примерно так, закрашены две области, которые нас интересуют:



Тогда $\int_L \overrightarrow{a} d\overrightarrow{r} = \iint_\Sigma rot\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n}_0 ds$.
Посчитаем ротор, он равен $2\overrightarrow{k}$.
Как видно на картинке выше, нас интересуют две области, на которые и делится Σ. $\Sigma = \Sigma_1 \cup \Sigma_2$.
Рассмотрим по очереди каждую из этих областей:
$\Sigma_1 : x^2 + y^2 = a^2, \overrightarrow{n} = (x, y, 0), rot\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n}_0 = 0$.
$\Sigma_2 : z = 2\pi b, x^2 + y^2 \leq a^2, \overrightarrow{n} = \overrightarrow{k} = \overrightarrow{n}_0, rot\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n}_0 = 2$.
Тогда $\int_L \overrightarrow{a} d\overrightarrow{r} = \iint_\Sigma rot\overrightarrow{a}\,\overrightarrow{n}_0 ds = \iint_{\Sigma_2} 2ds = 2\pi a^2$.
2) $\overrightarrow{a} = y\overrightarrow{i} + z\overrightarrow{j} + x\overrightarrow{k}$. Дан куб, ребро имеет длину $= 1$. Найти циркуляцию вдоль ломаной $C_1CDABB_1A_1D_1$.



Замкнем ломаную, добавив отрезок D_1C_1. $L = L_1 \cup D_1C_1$.
За поверхность возьмем грани $ABB_1A_1(\Sigma_1)$, $A_1D_1DA(\Sigma_2)$ и $C_1CDD_1(\Sigma_3)$.
Посчитаем ротор, он равен $-\overrightarrow{i} - \overrightarrow{j} - \overrightarrow{k}$.
Тогда $\int_L = \iint_{\Sigma_1} + \iint_{\Sigma_2} + \iint_{\Sigma_3}$.
Рассмотрим каждую их областей:
$\Sigma_1 : \overrightarrow{n} = -\overrightarrow{i}, rot\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n}_0 = 1, \iint_{\Sigma_1} = \iint ds = 1$.

$\Sigma_2 : \overrightarrow{n} = \overrightarrow{j}, rot\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n}_0 = -1, \iint_{\Sigma_2} = \iint ds = -1.$
$\Sigma_3 : \overrightarrow{n} = \overrightarrow{i}, rot\overrightarrow{a} \cdot \overrightarrow{n}_0 = -1, \iint_{\Sigma_3} = \iint ds = -1.$
Сложим, получим, что $\int_L = -1$. Осталось посчитать $\int_{D_1C_1} ydx + zdy + xdz = I$.
$D_1C_1 : x = 1, z = 1$, тогда $dx = 0, dz = 0$.
Отсюда $I = \int_0^1 zdy = 1$. Тогда $\int_{L_1} = \int_L - \int_{D_1C_1} = -2$.

6.2 Примечание к следствию из теоремы Стокса

Определение: область называется линейно-односвязной, если на любой простой замкнутый контур, лежащий в этой области, можно натянуть поверхность, целиком лежащую в этой области.
Утверждение: следствие выполняется только если область, в которой работаем - линейно-односвязна. Пример, подтверждающий это:
Дана кривая AB и поле $\overrightarrow{a} = (-\frac{y}{x^2+y^2}, \frac{x}{x^2+y^2}, z)$. При этом $rot\overrightarrow{a} = 0$.
Искомое задание кривой:

$$l : \begin{cases} x^2 + y^2 = a^2 \\ z = a \end{cases}$$

Посчитаем интеграл $\int_{AB} \overrightarrow{a} d\overrightarrow{r}$:

$$\int_{AB} \overrightarrow{a} d\overrightarrow{r} = \int_l -\frac{y}{x^2+y^2}dx + \frac{x}{x^2+y^2}dy + zdz = I$$

Параметризуем кривую:

$$\begin{cases} z = a \\ x = a\cos t \\ y = a\sin t \end{cases}$$

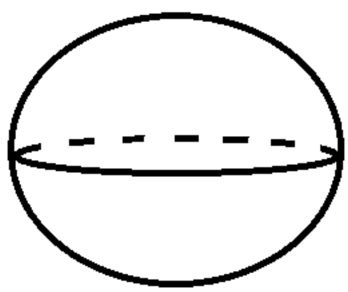
Тогда $I = \int_0^{2\pi}(\frac{a^2\sin^2 t}{a^2} + \frac{a^2\cos^2 t}{a^2})dt + 0$ (так как $dz = 0$, ведь z - константа).

$$I = \int_0^{2\pi}(\sin^2 t + \cos^2 t)dt = \int_0^{2\pi} dt = 2\pi \neq 0$$

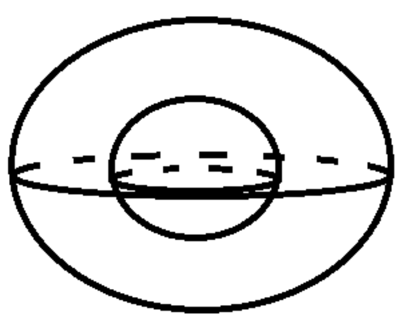
Что и требовалось доказать, ведь при $x = 0, y = 0$ у нас поле не определено, тогда область не является линейно-односвязной.

6.3 Линейно-односвязная и поверхностно-односвязная области

Определение: область называется линейно-односвязной, если на любой простой замкнутый контур, лежащий в этой области, можно натянуть поверхность, целиком лежащую в этой области.
Определение: область G называется поверхностно-односвязной, если для любой простой замкнутой поверхности, ограничивающей некую область Ω, все точки Ω принадлежат G.



- шар является примером поверхностно-односвязной области.



- шар, у которого внутри вырезан шар поменьше является примером поверхностно-неодносвязной области, ведь если взять шар радиусом больше, чем радиус вырезанного шара, но меньше, чем радиус искомого шара, то в нем будут точки из вырезанного шара, которые не принадлежат искомому шару.

7 Потенциальное поле

Дано векторное поле $\overrightarrow{a} = \overrightarrow{a}(M)$.

Определение: будем называть $\overrightarrow{a}$ потенциальным, если $\exists U = U(x, y, z)$ такая, что $gradU = \overrightarrow{a}$.

Важно: $\overrightarrow{a} = \overrightarrow{\nabla} U$.

Определение: U - скалярный потенциал векторного поля.

Теорема: для того, чтобы $\overrightarrow{a}$ было потенциальным, необходимо и (в случае линейной неодносвязности области, в которой задано поле) достаточно, чтобы $rot\overrightarrow{a} = \overrightarrow{0}$.

Доказательство:

1) Необходимость. Если $\exists U$, то $rot\overrightarrow{a} = rot\ grad\ U = \overrightarrow{\nabla} \times \overrightarrow{\nabla} U = \overrightarrow{0}$.

То есть, если поле потенциально (есть скалярный потенциал), то ротор равен нулю.

2) Достаточность.

$rot\overrightarrow{a} = 0$, область (пусть будет g) - линейно-односвязна.

Тогда по теореме Стокса $\int_{AB} \overrightarrow{a} d\overrightarrow{r}$ не зависит от пути интегрирования.

Теперь просто попробуем найти скалярный потенциал.

Возьмем некую функцию $\widetilde{U}(\widetilde{x}, \widetilde{y}, \widetilde{z})$ и точку $\widetilde{M} = (\widetilde{x}, \widetilde{y}, \widetilde{z})$.

Выберем их такими, что $\widetilde{U} = \int_{M_0}^{\widetilde{M}} \overrightarrow{a} d\overrightarrow{r}$.

Теперь докажем, что $\widetilde{U}$ - скалярный потенциал поля $\overrightarrow{a}$:

Пусть точка $M_1 = (\widetilde{x} + \triangle x, \widetilde{y}, \widetilde{z})$.

Найдем производную $\widetilde{U}$:

$$\triangle\widetilde{U} = \widetilde{U}(\widetilde{x} + \triangle x, \widetilde{y}, \widetilde{z}) - \widetilde{U}(\widetilde{x}, \widetilde{y}, \widetilde{z}) = \int_{M_0}^{M_1} - \int_{M_0}^{\widetilde{M}} = I$$

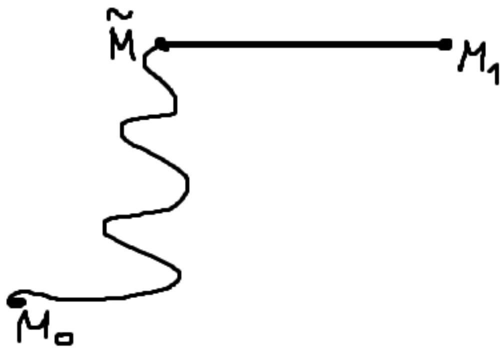
Оба интеграла из разности не зависят от пути интегрирования, тогда:

Выберем путь $M_0\widetilde{M}$ свободно, пусть будет каким угодно.

Путь $M_0 M_1 = M_0\widetilde{M} \cup \widetilde{M} M_1$.

$\widetilde{M} M_1$ - отрезок, параллельный оси x.

Это выглядит так:



Тогда $I = \int_{\widetilde{M}}^{M_1} Pdx + Qdy + Rdz$. Но $dy = 0, dz = 0$, так как меняется только x. Тогда $I = \int_{\widetilde{M}}^{M_1} Pdx = \int_{\widetilde{x}}^{\widetilde{x}+\triangle x} P(x, \widetilde{y}, \widetilde{z}) = P(\widetilde{x} + \theta \triangle x, \widetilde{y}, \widetilde{z}) \triangle x$ (по теореме о среднем), где $0 < \theta < 1$.

Тогда $\frac{\partial \widetilde{U}}{\partial x} = \lim_{\triangle x \to 0} \frac{\triangle \widetilde{U}}{\triangle x} = \lim_{\triangle x \to 0} P(\widetilde{x} + \theta \triangle x, \widetilde{y}, \widetilde{z}) = P(\widetilde{x}, \widetilde{y}, \widetilde{z})$.

Аналогично получится и для y и z. Тогда $grad\widetilde{U} = \overrightarrow{a}$, значит, $\widetilde{U}$ - скалярный потенциал, то есть мы нашли искомую функцию, что и требовалось доказать.

Важно: если U - скалярный потенциал, то $U + c$, где $c = const$ - тоже скалярный потенциал.

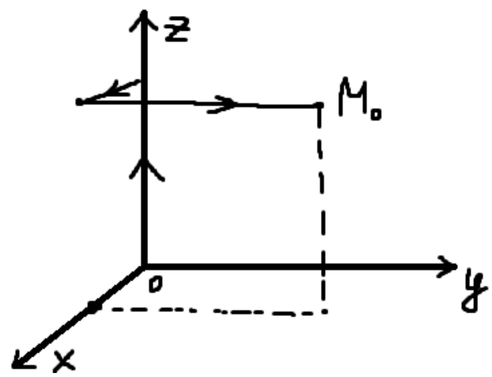
<u>ПРИМЕР:</u>

$\overrightarrow{a} = (y+z)\overrightarrow{i} + (x+z)\overrightarrow{j} + (x+y)\overrightarrow{k}$. Задача: убедиться, что данное поле является потенциальным и найти его потенциал.

Решение:

1) $rot\overrightarrow{a} = \overrightarrow{0}$ (здесь нужно вычислить определитель матрицы), следовательно, поле потенциальное.

2) $U = \int_{(0,0,0)}^{(x_0,y_0,z_0)} (y+z)dx + (x+z)dy + (x+y)dz = \int_{l_1} + \int_{l_2} + \int_{l_3}$. Выберем путь, по которому будем двигаться из точки $(0,0,0)$ в точку (x_0, y_0, z_0): самый хороший путь - это двигаться вдоль координатных осей:



Тогда посчитаем каждый из трех интегралов:
a) $x = 0, y = 0, \Rightarrow dx = 0, dy = 0$. $0 \leq z \leq z_0$. Тогда $\int_{l_1} = 0dz = 0$.
b) $z = z_0, y = 0, \Rightarrow dz = 0, dy = 0$. $0 \leq x \leq x_0$. Тогда $\int_{l_2} = \int_0^{x_0} z_0 x = z_0 x_0$.
c) $x = x_0, z = z_0, \Rightarrow dz = 0, dx = 0$. $0 \leq y \leq y_0$. Тогда $\int_{l_3} = \int_0^{y_0} (x_0 + z_0) = x_0 y_0 + z_0 y_0$.
Сложим три интеграла, получим, что $U = xy + xz + yz$, что и будет ответом.

8 Соленоидальное поле

Дано $\overrightarrow{a}$ - векторное поле, заданное на g - поверхностно-односвязной области.
Определение: векторное поле будем называть соленоидальным, если его поток через любую простую, кусочно-гладкую, замкнутую поверхность равен нулю:

$$\iint_S \overrightarrow{a}\overrightarrow{n_0} ds = 0$$

Теорема 1: для того, чтобы поле было соленоидальным, необходимо и достаточно, чтобы выполнялось условие:

$$div \overrightarrow{a} = 0$$

Доказательство:
1)

$$\iint_S \overrightarrow{a}\overrightarrow{n_0} ds = \iiint_V div \overrightarrow{a} dV = 0, \Rightarrow div \overrightarrow{a} = 0$$

2)

$$div\overrightarrow{a} = 0, \Rightarrow \iint_S \overrightarrow{a}\overrightarrow{n_0}ds = 0, \Rightarrow \overrightarrow{a} - \text{соленоидальное}$$

Определение: $\overrightarrow{H}$ будем называть векторным потенциалом поля $\overrightarrow{a}$, если $rot\overrightarrow{H} = \overrightarrow{a}$.

Важно: если $\overrightarrow{H}$ - векторный потенциал, то $\overrightarrow{H_1} = \overrightarrow{H} + gradU$ (где U - какая-то скалярная функция) - тоже векторный потенциал.

Доказательство:

$$rot\overrightarrow{H_1} = rot(\overrightarrow{H} + gradU) = rot\overrightarrow{H} + rot\ gradU(=0) = rot\overrightarrow{H} = \overrightarrow{a}$$

Теорема 2: для того, чтобы поле было соленоидальным, необходимо и достаточно, чтобы существовал векторный потенциал.

Доказательство:

1)

$$div\overrightarrow{a} = div\ rot\overrightarrow{H} = \overrightarrow{\nabla} \cdot \overrightarrow{\nabla} \times \overrightarrow{H} = 0$$

А по теореме 1, если дивергенция равна нулю, то поле соленоидальное.

2) $\overrightarrow{a}$ - соленоидальное.

Будем искать $\overrightarrow{H}$ в виде $\overrightarrow{H} = (H_x, H_y, 0)$.

$$rot\overrightarrow{H} = -\overrightarrow{i}\frac{\partial H_y}{\partial x} + \overrightarrow{j}\frac{\partial H_x}{\partial z} + \overrightarrow{k}(\frac{\partial H_y}{\partial x} - \frac{\partial H_x}{\partial y}) = P\overrightarrow{i} + Q\overrightarrow{j} + R\overrightarrow{k}$$

Отсюда

$\frac{\partial H_y}{\partial z} = -P, \Rightarrow H_y = -\int Pdz + \varphi(x,y)$ ($\varphi(x,y)$ - произвольная функция).

$\frac{\partial H_x}{\partial z} = Q, \Rightarrow H_x = \int Qdz + \psi(x,y)$ ($\psi(x,y)$ - произвольная функция).

$$\frac{\partial H_y}{\partial x} - \frac{\partial H_x}{\partial x} = R, \Rightarrow -\int P_x dz + \varphi_x(x,y) - \int Q_y dz + \psi_y(x,y)$$

Таким образом, мы нашли $\overrightarrow{H}$.

ПРИМЕР:

$\overrightarrow{a} = 2z\overrightarrow{i} + 3y^2\overrightarrow{k} = (2z, 0, 3y^2)$.

Найти векторный потенциал. Решение:

$H_x = \int 0 + \psi(x,y)$.

$H_y = -\int 2zdz + \varphi(x,y) = -z^2 + \varphi(x,y)$.

$H_z = 0$.

$$-0 + \varphi_x - 0 - \psi_y = 3y^2$$

$$\varphi_x - \psi_y = 3y^2$$

Обе функции произвольные, поэтому, пусть $\varphi \equiv 0, \psi = -y^3$.
Тогда, ответ: $\overrightarrow{H} = (-y^3, -z^2, 0)$.

9 Интегралы с параметрами

Дальше (похоже, до конца семестра) мы будем заниматься интегралами с параметрами.

10 Равномерная сходимость семейства функций

10.1 Определение равномерной сходимости

Дана функция $f(x, y)$ - на первый взгляд, функция двух переменных, однако, $x \in X$ - аргумент, а $y \in Y$ - число, параметр.
Например, если $Y = N$ (натуральные числа), то $f(x, n) = f_n(x)$ - функциональная последовательность.
Возьмем некую точку y_0 - точку сгущения Y (по сути, точка сгущения $\sim$ предельная точка множества).
Тогда функцию $\varphi(x)$, такую, что:

$$\forall x \in X \ f(x, y)_{y \to y_0} \to \varphi(x)$$

будем называть **поточечным** пределом функции f.
Определение: $f(x, y)$ сходится равномерно на X при $y \to y_0$, если:
1) $f(x, y)_{y \to y_0} \to \varphi(x) \forall x$ (сходится поточечно).
2)

$$\forall \varepsilon > 0 \ \exists \delta > 0 : 0 < |y - y_0| < \delta \Rightarrow |f(x, y) - \varphi(x)| < \varepsilon \ \ \forall x$$

ПРИМЕР:
$f(x, y) = \frac{3x+y}{x+y}; Y = (0; 1), y_0 = 0$. Выяснить, сходится ли равномерно функция на множестве X, если X:
1) $X = (1, 2)$.

Найдем поточечный предел f:

$$\lim_{y \to y_0} f = \frac{3x}{x} = 3 = \varphi(x)$$

Подставим поточечный предел в определение:

$$|f(x,y) - \varphi(x)| = |\frac{3x+y}{x+y} - 3| = \frac{2y}{x+y} < \varepsilon \ \ \forall x \in (1,2)$$

$$\frac{2y}{x+y} < \frac{2y}{1+y} < \frac{2y}{1} < \varepsilon$$

Тогда возьмем $\delta = \frac{\varepsilon}{2}$, значит, мы нашли δ, удовлетворяющую условию, значит, f равномерно сходится на X.
2) $X = (0, 1)$.
Докажем, что нет равномерной сходимости на этом множестве. Для этого докажем отрицание определения равномерной сходимости:

$$\exists \varepsilon_0 > 0 \ \forall \delta > 0; \exists y_\delta \in U_\delta(y_0); \exists x_\delta \Rightarrow |f(x_\delta, y_\delta) - \varphi(x_\delta)| \geq \varepsilon_0$$

Пусть $\delta_n = \frac{1}{n}, y_n = \frac{1}{n+1}, x_n = \frac{1}{n+1}$. Тогда $\frac{2y}{x+y} = 1 = \varepsilon_0$. То есть мы нашли ε_0, а значит, доказали отрицание, а значит, f не сходится равномерно на данном X.

10.2 Признаки равномерной сходимости

1) Запишем очевидное неравенство:
Пусть $|f(x,y) - \varphi(x)| < \varepsilon \ \ \forall x \in X$. Тогда

$$|f(x,y) - \varphi(x)| \leq sup_{x \in X} |f(x,y) - \varphi(x)| = g(y)$$

Утверждение: семейство функций сходится равномерно к $\varphi(x)$ на множестве X тогда и только тогда, когда:

$$\forall \varepsilon > 0 \ \exists \delta > 0 \ y \in \overset{o}{U}_\delta(y_0) \Rightarrow |g(y)| < \varepsilon$$

Например, $sup_{x \in (1;2)} \frac{2y}{x+y} = \frac{2y}{1+y} < \varepsilon$. Но
$sup_{x \in (0;1)} \frac{2y}{x+y} = 2$ - не стремится к нулю.
2) Теорема (признак Коши):
Для того, чтобы семейство функций равномерно сходилось на X при

$y \to y_0$, необходимо и достаточно, чтобы выполнялось условие:

$$\forall \varepsilon > 0 \; \exists \delta > 0 : \forall y^{'}, y^{''} \in U_\delta(y_0) \Rightarrow |f(x, y^{'}) - f(x, y^{''})| < \varepsilon \;\; \forall x \in X$$

Доказательство:
$I. \Rightarrow$
Если семейство функций сходится равномерно, то

$$\forall \varepsilon > 0 \; \exists \delta > 0 \; \forall y \in \overset{o}{U}_\delta(y_0) : |f(x, y) - \varphi(x)| < \frac{\varepsilon}{2}$$

Возьмем две точки из $\overset{o}{U}_\delta(y_0)$ - $y^{'}$ и $y^{''}$.
Тогда $|f(x, y^{'}) - \varphi(x)| < \frac{\varepsilon}{2}$,
$|f(x, y^{''}) - \varphi(x)| < \frac{\varepsilon}{2}$,

$$|f(x, y^{'}) - f(x, y^{''})| \leq |f(x, y^{'}) - \varphi(x)| + |f(x, y^{''}) - \varphi(x)| < \frac{\varepsilon}{2} + \frac{\varepsilon}{2} < \varepsilon$$

Доказано.
$II. \Leftarrow$
Теперь дано условие Коши.
Возьмем $x \in X$ и зафиксируем его. Тогда для фиксированного x выполняется:

$$|f(x, y^{'}) - f(x, y^{''})| < \varepsilon \Rightarrow |g(y^{'}) - g(y^{''})| < \varepsilon$$

Отсюда следует, что у функции g есть предел при $y \to y_0$.
Получается, что для каждого такого фиксированного $x \in X \; \exists \lim_{y \to y_0} f(x, y) = \varphi(x)$.
Осталось доказать вторую часть определения равномерной сходимости:
Для этого в выражении $|f(x, y^{'}) - f(x, y^{''})| < \frac{\varepsilon}{2}$ перейдем к пределу:
Пусть $y \to y_0$, тогда $|f(x, y^{'}) - \varphi(x)| \leq \frac{\varepsilon}{2} < \varepsilon$, что и требовалось доказать.
Теорема доказана.
3) Обозначим за $\mapsto$ равномерную сходимость.
Утверждение: для того, чтобы $f(x, y)$ сходилась равномерно к $\varphi(x)$ на множестве X и при $y \to y_0$, необходимо и достаточно, чтобы выполнялось условие:

$$\forall y_n \to y_0 \; f(x, y_n) = f_n(x)_{n \to \infty} \mapsto \varphi(x) \; \forall x \in X$$

Здесь y_n - последовательность из Y.
Доказательство:

$I. \Rightarrow$
Если f равномерно сходится, то это значит, что:

$$\forall \varepsilon > 0 \ \exists \delta > 0 \ \forall y \in \overset{o}{U}_\delta(y_0) \ |f(x,y) - \varphi(x)| < \varepsilon$$

Возьмем последовательность $y_n \to y_0$ и по δ, которую мы нашли, найдем n_0, такой, что:

$$\forall n \geq n_0 \ y_n \in \overset{o}{U}_\delta(y_0)$$

А это означает, что $\forall x \ |f(x, y_n) - \varphi(x)| < \varepsilon$, что и требовалось доказать.
$II. \Leftarrow$
Теперь дано: $\forall y_n \to y_0 \ f(x, y_n) = f_n(x)_{n\to\infty} \mapsto \varphi(x)$.
Докажем от противного, что $f(x,y) \mapsto \varphi(x)$.
Пусть f сходится, но не равномерно, тогда снова попытаемся доказать отрицание:

$$\exists \varepsilon_0 > 0 \ \forall \delta > 0; \exists y_\delta \in U_\delta(y_0); \exists x_\delta \Rightarrow |f(x_\delta, y_\delta) - \varphi(x_\delta)| \geq \varepsilon_0$$

Поскольку мы наложили условия на x_δ и y_δ, то можем взять какие-то последовательности x_n, y_n, а δ_n взять равное $\frac{1}{n}$.
Тогда:

$$|f(x_n, y_n) - \varphi(x_n)| \geq \varepsilon_0$$

Но это противоречит условию, ведь по условию f_n равномерно сходится к φ. Теорема доказана.
Следствие:
Пусть $f(x,y)$ непрерывна по x на множестве X, а так же эти $f(x,y) \mapsto \varphi(x)$ при $y \to y_0$ на X.
Тогда $\varphi(x)$ непрерывна на X.
4) Утверждение: если рассматривать $f(x,y)$ на прямоугольнике $[a;b] \times [c;d]$ как функцию двух переменных и предположить, что она на нем непрерывна, то

$$f(x,y)_{y\to y_0} \mapsto \varphi_{y_0}(x)$$

Здесь $y_0 \in [c;d]$.
Доказательство:

Данный прямоугольник - компактное множество. А если функция непрерывна на компакте равномерно непрерывна:

$\forall\varepsilon > 0\, \exists\delta > 0\, \forall x^{'}, x^{''} : |x^{'} - x^{''}| < \delta; \forall y^{'}, y^{''} : |y^{'} - y^{''}| < \delta \Rightarrow |f(x^{'}, y^{'}) - f(x^{''}, y^{''})| < \varepsilon$
Возьмем $x^{'} = x^{''} = x, y^{''} = y_0, y^{'} = y$.
Тогда $|f(x, y) - f(x, y_0)| < \varepsilon$, но $f(x, y_0) = \varphi_{y_0}(x)$, тогда:

$$|f(x, y) - \varphi_{y_0}(x)| < \varepsilon\ \forall x \in [a; b]$$

Но это и означает равномерную сходимость (по определению), что и требовалось доказать.

11 Интеграл с переменным верхним пределом

Дана $f(x, y)$ - интегрируемая по $x \in [a; b]\ \forall y \in Y$.
Тогда рассмотрим интеграл:
$I(y) = \int_a^b f(x, y)dx$ - собственный интеграл с параметром y.
Свойства:
1) Теорема: если $f(x, y) \mapsto \varphi(x)$ при $y \to y_0$, то

$$\lim_{y \to y_0} I(y) = \int_a^b \varphi(x)dx$$

Эта теорема дает нам возможность менять местами знаки предела и интеграла в случае, когда f равномерно сходится:

$$\lim_{y \to y_0} \int_a^b f(x, y)dx = \int_a^b \lim_{y \to y_0} f(x, y)dx$$

Доказательство:
Оценим $|I(y) - \int_a^b \varphi(x)dx|$:

$$|I(y) - \int_a^b \varphi(x)dx|\ |\int_a^b f(x, y)dx - \int_a^b \varphi(x)dx| = |\int_a^b (f(x, y) - \varphi(x))dx| \leq \int_a^b |(f(x, y) - \varphi(x))|dx$$

Но $f(x, y) \mapsto \varphi(x) \Rightarrow |f(x, y) - \varphi(x)| < \varepsilon$.
Пусть $\varepsilon = \frac{\varepsilon}{b-a}$:

$$\int_a^b |(f(x,y) - \varphi(x))|dx < \int_a^b \frac{\varepsilon}{b-a}dx = \varepsilon$$

Значит, $\lim_{y \to y_0} I(y) = \int_a^b \varphi(x)dx$, что и требовалось доказать.
Следствия:
a) Если f непрерывна на прямоугольнике $[a;b] \times [c;d]$, то можно переставить знаки интегрирования и предела местами.
b) Если в точке y_0 $f(x,y)$ непрерывна, то из того, что $f(x,y) \mapsto \varphi(x)$ следует, что:

$$\lim_{y \to y_0} I(y) = \int_a^b f(x, y_0)dx = I(y_0)$$

Отсюда следует, что I непрерывен в точке y_0 (по определению непрерывности в точке).