# Конспект лекций по математическому анализу, семестр II

Шишминцев Дмитрий Владимирович

14 мая 2023 г.

# СОДЕРЖАНИЕ

		Стр.
1	Лекция 3	2
2	Лекция 4	5
3	Лекция 5	8
4	Лекция 7	10
5	Лекция 8	12
6	Лекция 9	13
7	Лекция 10	15
8	Лекция 12	17

**Определение 1** (Определенный интеграл). Рассматриваем функцию f(x), которая непрерывна на отрезке [a,b]. Пусть функция f(x) > 0, a < b. Разобъем отрезок [a,b] точками  $x_k, k=0..n-1$  на n-1 частей. Рассмотрим  $\Delta x = x_k - x_{k-1}$ . Наибольшее значение  $\Delta x$  обозначим за ранг дробления.  $max\Delta x_i = \lambda(i=0,...n-1)$  На каждым частичном отрезке выберем произвольным образом точку  $x_k$  и найдем значение функции  $f(\xi_k)$ . Рассмотрим  $\lim_{\lambda \to 0, n \to \infty} \sum_{k=0}^{\infty} f(\xi_k) \cdot \Delta x_k = \int_b^a f(x) dx$ 

Свойства:

- 
$$f(x) > 0, a < b \rightarrow \int_b^a f(x) dx$$

- 
$$f(x) > 0, a > b \rightarrow -\int_b^a f(x)dx$$

$$- f(x) > 0, a = a \rightarrow \int_{b}^{a} f(x) dx = 0$$

**Определение 2** (Интегральная сумма Римана).  $\sum_{k=0}^{n-1} f(\xi_k) \cdot \Delta x_k$ Предел суммы Римана не зависит от выбора точек и разбиения отрезка [a,b]на маленькие отрезки.

**Теорема 1** (Теорема существования определенного интеграла). f(x) называется кусочно-непрерывной на [a,b], если она имеет конечное количество точек разрыва первого рода.

Теорема 2 (Достаточное условие интегрируемости функции). Если функция кусочно-непрерына на отрезке [a, b], то на этом отрезке существует определенный интеграл

Определение 3 (Геометрический смысл определенного интеграла). Рассмотрим функцию f(x), непрерывную на отрезке [a,b], то  $\int_a^b f(x)dx$  - площадь криволинейной трапеции. (площадь под графиком функции) на отрезке [a,b]ограниченной осью  $O_x$  или y=0

Определение 4 (Свойства определенного интеграла).

- $\int_a^a f(x)dx = 0$  по определению
- $\int_a^b f(x)dx = -\int_b^a f(x)dx$  по определению  $\int_a^b (c_1f_1+c_2f_2)dx = c_1\int_a^b f_1(x)dx + c_2\int_a^b f_2(x)dx$  По определению, определенный интеграл - предел суммы Римана. Сумму можно разбить, а константу вынести.

- Рассмотрим  $c\in [a,b], f(x)$  - непрерывна, то  $\int_a^b f(x)dx=\int_a^c f(x)dx+\int_c^b f(x)dx$ 

- 
$$a < b, x \in [a, b] : f(x) \ge 0 \Rightarrow \int_a^b f(x) dx \ge 0$$

- 
$$a < b, x \in [a, b] : f(x) \le 0 \Rightarrow \int_a^b f(x) dx \le 0$$

- 
$$a < b, x \in [a, b] : f(x) \le \phi(x) \Rightarrow \int_a^b f(x) dx \le \int_a^b \phi(x) dx$$

$$-a < b, x \in [a, b] : |\int_a^b f(x) dx| \le \int_a^b |f(x)| dx$$

**Теорема 3** (Оценка определенного интеграла). Если функция f(x) - непрерына на отрезке [a,b], то справедливо утверждение:

$$m(b-a) \le \int_a^b f(x)dx \le M(b-a)$$

где m - наименьшее значение функции на [a,b], а M - наибольшее значение ДОКАЗАТЕЛЬСТВО:

f(x) - непрерывна  $\Rightarrow \exists \sup, \inf$  по Т. Вейерштрасса.

$$\sum_{k=0}^{n-1} m \Delta x_k \le \sum_{k=0}^{n-1} f(\xi_k) \Delta x_k \le \sum_{k=0}^{n-1} M \Delta x_k, \Delta x_k = b - a$$

, если мы рассмотрим все значения.

$$\Rightarrow \sum_{k=0}^{n-1} m(b-a) \le \sum_{k=0}^{n-1} f(\xi_k) \Delta x_k \le \sum_{k=0}^{n-1} M(b-a) \Rightarrow$$

$$\lim_{x \to 0, n \to \infty} \sum_{k=0}^{n-1} m(b-a) \le \lim_{x \to 0, n \to \infty} \sum_{k=0}^{n-1} f(\xi_k) \Delta x_k \le \lim_{x \to 0, n \to \infty} \sum_{k=0}^{n-1} M(b-a)$$

Теорема 4 (Теорема о среднем).

Если f(x) непрервна на [a,b], то

$$\exists \xi \in [a, b] : \int_a^b f(x)dx = f(\xi)(b - a)$$

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО: f(x) - непрерывна  $\Rightarrow m(b-a) \leq \int_a^b f(x) dx \leq M(b-a) \Rightarrow m \leq \int_a^b f(x) dx \cdot \frac{1}{b-a} \leq M \Rightarrow \int_a^b f(x) dx \cdot \frac{1}{b-a} = f(\xi), \xi \in [a,b] \Rightarrow \int_a^b f(x) dx = f(\xi)(b-a)$ 

**Теорема 5** (Об интеграле с переменным верхним пределом (Бароу)). f(x) - непрерывна на  $[a,b] \Rightarrow \int_a^x f(t)dt$  имеет проивзодную которая равна подынтегральной функции f(x)

$$\left(\int_{a}^{x} f(t)dt\right)' = f(x)$$

Доказательство:

$$\phi(x) = \int_a^x f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \int_a^{x + \Delta x} f(t)dt = \int_a^x f(t)dt + \int_x^{\Delta x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \Delta \phi(x) = \phi(x + \Delta x) - \phi(x) = \int_x^{\Delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x + \Delta x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x} f(t)dt \Rightarrow \phi(x) = \phi(x) + \int_x^{\delta x + x$$

#### 2 Лекция 4.

**Теорема 6** (дополнительная к формуле Ньютона-Лейбница). Если f(x) - непрерывна на отрезке, то она на этом отрезке имеет первообразную и имеет неопределенный интеграл

$$\int f(x)dx = F(x) + C$$

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО: Пусть F(x) - первообразная для f(x) на отрезке  $[a,b].\int_a^x f(t)dt = F(x), F'(x) = (\int_a^a f(t)dt)' = f(x)$  по теореме Бароу.  $\phi(x)$  - первообразная f(x), то  $F(x) - \phi(x) = C \Rightarrow \int f(x)dx = F(x) + C$ 

**Теорема 7** (Ньютона-Лейбница). Если f(x) непрерывна [a,b], то

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = F(b) - F(a), a < b$$

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО:  $\int_a^x f(t)dt = F(x), f(x) = F'(x)$  - первообразная. Рассмотрим [a,b], пусть  $x=a\Rightarrow \int_a^a f(t)dt = F(a)+C\Rightarrow F(a)=-C$  Пусть  $x=b\Rightarrow \int_a^b f(t)dt = F(b)+C=F(b)-F(a)\Rightarrow \int_a^b f(t)dt = F(b)-F(a)\Rightarrow \int_a^b f(t)dt = F(b)-F(a)$  ЗАМЕЧАНИЕ:  $\int_a^b f(x)dx = F(b)-F(a)=F(x)|_a^b$  (краткая запись)

МЕТОДЫ ВЫЧИСЛЕНИЯ ОПРЕДЕЛЕННОГО ИНТЕГРАЛА

- Формула замены
- Интегрирование по частям

**Теорема 8** (Формула замены).  $\int_a^b f(x)dx, f(x)$  - непрерывна на [a,b], положим  $\phi(t)$  - непрерывна на  $[\alpha,\beta]$ и  $\phi(\alpha)=a,\phi(\beta)=b, \exists \phi'(t),$  тогда справедлива формула:

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = \int_{\alpha}^{\beta} f(\phi(t))d\phi(t) = \int_{\alpha}^{\beta} f(\phi(t)) \cdot \phi'(t)dt = F(\beta) - F(\alpha)$$

где F(x)- первообразная для функции  $(f(\phi(t)) \cdot y'(t))$ 

**Теорема 9** (Формула для интегрирования по частям). Расммотрим u(x), v(x) - которые непрерывны и дифференцируемы на  $[a,b] \Rightarrow$ 

$$\int_{a}^{b} u(x)dv(x) = (u(x)v(x))|_{a}^{b} - \int_{a}^{b} v(x)du(x)$$

# Применение определенного интеграла. Площадь плоских фигур в декартовой системе координат

f(x) - непрерывна на  $[a,b], f(x) > 0, a < b \Rightarrow$ 

$$S_{aABb} = \int_{a}^{b} f(x)dx$$

f(x) - непрерывна на  $[a,b], f(x) < 0, a < b \Rightarrow$ 

$$S_{aABb} = \int_{a}^{b} -f(x)dx = \int_{b}^{a} f(x)dx$$

f(x) меняет знак при переходе через ось  $O_x \Rightarrow$ 

$$S = S_1 + S_2 = \int_a^c -f(x)dx + \int_c^b f(x)dx$$

f(x),g(x) - непрерывны на отрезке  $[a,b],f(x)>g(x)\Rightarrow$ 

$$S = \int_{a}^{b} (f(x) - g(x))dx$$

 $x = x(y), y \in [c, d] \Rightarrow$ 

$$S = \int_{c}^{d} f(y)dy$$

 $x = x(t), y = y(t), t \in [\alpha, \beta] \Rightarrow$ 

$$S = \int_a^b y(x)dx = \int_a^\beta y(t)dx(t) = \int_a^\beta y(t) \cdot x'(t)dt$$

В полярной системе координат.  $x^2 + y^2 = R^2 \Rightarrow y = \sqrt{R^2 - x^2}$ 

$$\begin{cases} x = R \cdot \cos t \\ y = R \cdot \sin t \end{cases}, t \in [0, 2\pi]$$

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$

$$\begin{cases} x = a \cdot \cos t \\ y = b \cdot \sin t \end{cases}, t \in [0, 2\pi]$$

Рассматривается кривая  $r(\phi)$  заданная в полярной системе координат и ограничена углом  $\alpha, \beta$ .

- Разбиваем сектор на n кусков.  $\alpha=\phi_1,\phi_2,...,\phi_n=\beta$
- Вводим углы  $\Delta\phi_n=\phi_n-\phi_{n-1}$
- Рассмотрим произвольный  $\Delta\phi_k$ , ограничен кривой  $r=f(\Delta\phi_k),$   $S=\frac{1}{2}r_k^2\Delta\phi_k$
- Таким образом находим все площади  $\Delta S_1; \Delta S_2, ..., \Delta S_n$
- Составим сумму  $S=\sum \Delta S_n=\sum_{k=1}^{n-1} \frac{1}{2} r_k^2 \Delta \phi_k$  интегральная сумма
- Вводим ранг дробления  $\lambda = \max \Delta \phi_k$
- $S = \lim \sum_{k=1}^{n-1} \frac{1}{2} r_k^2 \Delta \phi_k$ . Если предел существует и имеет конечное значение, то:

$$S = \int_{\alpha}^{\beta} \frac{1}{2} r^2(\phi) d\phi = \int_{\alpha}^{\beta} \frac{1}{2} f^2(\phi) d\phi$$

**Определение** 5 (Длина дуги). предел длины вписанной кривой при  $n \to \infty$ 

#### Вычисление длины дуги

Кривая AB задана графиком функции  $f(x), x \in [a, b], a < b, f(x)$ непрерывна на [a,b]. Рассматривается k кусочек ломанной.  $l_k =$  $\sqrt{\Delta x_k^2 + \Delta y_k^2} = \sqrt{\Delta x_k^2 + (f_k - f_{k-1}^2)}$  по теореме Лагранжа  $f_k - f_{k-1} = f_k'(x)\Delta x_k \Rightarrow = \sqrt{\Delta x_k^2 + (f_k')^2 \Delta x_k^2} = \Delta x_k \sqrt{1 + (f_k')^2} = l_k \Rightarrow \sum_{k=1}^{n01} l_k = \sum_{n=1}^{k=1} \sqrt{1 + (f_k')^2} \Delta x_k \Rightarrow \lim_{n \to \infty} \sum_{n=1}^{k=1} \sqrt{1 + (f_k')^2} \Delta x_k \Rightarrow$ 

$$\int_a^b \sqrt{1 + (f_k')^2} dx$$

Если кривая задана в параметрическом виде

Если кривая задана в параметрическом виде 
$$\begin{cases} x = \phi(t) \\ y = \xi(t) \end{cases} \Rightarrow L = \int_{t_1}^{t_2} \sqrt{(x'(t))^2 + (y'(t))^2} dt = \int_{t_1}^{t_1} \sqrt{(\phi'_t)^2 + (\xi'_t)^2}$$

Кривая задана в полярной системе координат  $r=r(\phi)$  Рассмотрим  $[\alpha,\beta]$ 

$$\begin{cases} x = r \cdot \cos \phi \\ y = r \cdot r \sin \phi \end{cases} L = \int_{t_1}^{t_2} \sqrt{(x'_t)^2 + (y'_t)^2} dt \\ x'_{\phi} = r'(\phi) \cdot \cos \phi + r(\phi) \cdot (-\sin \phi) \ y'_{\phi} = r'(\phi) \cdot \sin \phi + r(\phi) \cdot \cos \phi \ (x'_{\phi})^2 + (y_{\phi})^2 = (r'_{\phi})^2 + r_{\phi}^2 \Rightarrow L \int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{(r'_{\phi})^2 + r_{\phi}^2} d\phi \end{cases}$$

### Несобственные интегралы

Рассмотрим y=f(x) определена в  $x\in(a,+\infty)$  и интегрируема при  $x\in$  $(a, A) \subset (a, +\infty)$ 

**Определение 6** (Несобственный интеграл).  $\int_a^{+\infty} f(x) dx$  от функции y =f(x) по бесконечному промежутку  $[a,+\infty)$  называеют  $\lim_{A\to\infty}\int_a^A f(x)dx$  и если предел существует и конечный, то несобственный интеграл называется сходящимся. В противном случая интеграл называется расходящимся.

Геометрический смысл несобственного интеграла - площадь бесконечной криволинейной трапеции.

Вычисление: 
$$\int_a^{+\infty} f(x)dx = \lim_{A\to\infty} \int_a^A f(x)dx = \lim_{A\to\infty} F(A)$$

Определение 7 (Главное значение несобственного интеграла по бесконечному промежутку).

$$\int_{-\infty}^{+\infty} = \lim_{R \to \infty} \int_{R}^{R} F'(R) - F(-R)$$

Обозначается как:

$$v.p. \int_{-\infty}^{+\infty} f(x)dx = \lim_{R \to \infty} \int_{-R}^{R} f(x)dx$$

В определении главного значения несобственного интеграла имеется ввиду симметричное возрастание модуля переменной x в положительном и отрицительном направлении.

**Определение 8.** Простая кривая - кривая K, которая распадается на конечное число частей, каждая из которых имеет уравнение y = f(x) или  $x = \phi(y)$  причем f(x), g(x) непрерывные функции на [a,b], [p,q] то в этом случае K - кривая простая, замкнутая самонепересекающаяся кривая лежащая на плоскости Oxy разбивает множество точек на два множества, единственным образом

### Определение 9. Двойной интеграл

- 1. Разобъем область D сетью простых кривых произвольным образом на ячейки  $D_1, D_2, D_3...D_n$ , площадями  $S_1, S_2, S_3...S_n$  с диаметрами  $d_1, d_2, d_3, ...d_n$
- 2. Наибольший из диаметров обозначаем через ранг дробления  $\max(d_k) = \lambda$
- 3. В каждой ячейке  $D_k$  возьмем произвольную точку  $M_k(x_k,y_k)$  и вычислим значения  $f(M_k)$
- 4. Умножим  $f_k(M_k)$  на соответсвующую площадь  $S_k$  ячейки и все это просуммируем  $\sum_{k=1}^n = f(x_k, y_k) S_k$ , то если рассмотрим  $\lim_{n\to\infty} \sigma_k = \lim_{n\to\infty,\lambda\to 0} \sum_{k=1}^n f(x_k, y_k) \Rightarrow \iint_D f(x, y) dx dy$

**Теорема 10** (О существовании двойного интеграла). Если подынтегральное функция f(x,y) непрерывна в каждой точки области  $D(x,y) \to \exists \iint_D f(x,y) dx dy$ 

## Геометрический смысл двойного интеграла

Если  $f(x,y) \ge 0$  в каждой точки области D, то

$$\iint_D f(x,y)dxdy = V$$

Объем тела ограниченного снизу области D(x,y) с боков цилиндрической поверхностью, образующие которой параллельны Oz

#### Свойства двойного интеграла

 $C_1, C_2 = const \neq 0$  $f_1(x,y), f_2(x,y)$  - непрерывны в области D

– Аналогичные свойства, как у обычных интегралов

 $M\iint_{D}1dxdy\Rightarrow$  что и требовалось доказать.

- Если каждая точка в области больше нуля, то и интеграл будет больше нуля.
- Если одна функция больше другой, то ее интеграл тоже будет больше
- Если в каждой точке D справедливо  $m \leq f(x,y) \leq M$ , то  $m \cdot S_d \leq \iint f(x,y) dx dy \leq M \cdot S_D$  ДОКАЗАТЕЛЬСТВО: так как  $m \leq f(x,y) \leq M \Rightarrow \iint_D m dx dy \leq \iint_D f(x,y) dx dy \leq \iint_d M dx dy \Rightarrow m \iint_D 1 dx dy \leq \iint_D f(x,y) dx dy \leq$

**Теорема 11** (О среднем). Если в каждой точке Df(x,y) непрерывна, то в области D найдется точка  $P(\xi,\nu)$ 

$$\iint_D f(x,y)dxdy = f(\xi,\nu) \cdot S_D$$

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО: так как функция непрерывна, то по свойству  $m \cdot S_D \leq \iint_D f(x,y) dx dy \leq M \cdot S_D : |\frac{1}{S_D} \Rightarrow m \leq \frac{1}{S_D} \iint_D f(x,y) dx dy \leq M \Rightarrow \frac{1}{S_D} \iint_D f(x,y) dx dy f(\xi,\nu) \Rightarrow \iint_D f(x,y) dx dy = f(\xi,\nu) \cdot S_D$ 

#### Вычисление двойного интеграла

Рассмотрим  $I = \iint_D f(x, y) dx dy$ 

$$D(x,y) = \{a \le x \le b; c \le y \le d\}$$

Проведем сечение  $ABB_1A_1$ , площадь сечения  $S(y)=\int_a^b f(x,y)dx \Rightarrow V=\int_a^b S(x)dx$  - объем тела.

$$V = \iint_D f(x,y) dxdy = \int_c^d S(y) dy = \int_c^d dy (\int_a^b f(x,y) dx) = \iint_D f(x,y) dxdy$$

ПРИМЕР:

$$\iint_{D} (x^{2} + y^{2}) dx dy = \int_{0}^{1} dx \int_{0}^{2} (x^{2} + y^{2}) dy = \int_{0}^{1} dx [x^{2} \cdot y + \frac{y^{3}}{3}]_{0}^{2} =$$

$$= \int_{0}^{1} dx [x^{2} \cdot 2 + \frac{2^{3}}{3} - (x^{2} \cdot 0 + \frac{0}{3})] = \int_{0}^{1} dx (2x^{2} + \frac{8}{3}) = \frac{2x^{3}}{3} + \frac{8}{3}x|_{0}^{1} = \frac{2}{3} + \frac{8}{3} = \frac{10}{3}$$

#### Замена переменных в двойном интеграле

J - якобиан, коэффицент растяжения  $J=\lim_{diamS^k\to 0}\frac{\Delta S}{\Delta S^k}$ 

Пусть есть непрерывная функция  $x=\phi(u,v); y=\xi(u,v)$  и однозначно отображают D в  $D^*$  и эти функции имеют непрерывную частную производную. Пусть в области D на плоскости Oxy задана функция z=f(x,y) и ей соответстует функция  $f(\phi(u,v),\xi(u,v))$ . Тогда сумма Римана  $\sum_D f(x,y)\Delta S=\sum_D f(\phi(u,v),\xi(u,v))\cdot J\Delta S$ 

$$|J| = \begin{bmatrix} x_u' & x_v' \\ y_u' & y_v' \end{bmatrix}$$

Если  $\lim_{\alpha \to 0} \sum_D f(x,y) \Delta S = \iint_D f(x,y) dx dy$  - существует конечное значение

$$\iint_D f(x,y)dxdy = \iint_{D^*} f(\phi(u,v),\xi(u,v)) \cdot |J|dudv$$

#### Двойной интеграл в полярных координатах

$$x(r,\phi) = x = r \cdot \cos \phi$$

$$y(r,\phi) = y = r \cdot \sin \phi$$

$$r \in [0, +\infty]; \phi \in (0, 2\pi] \Rightarrow$$

$$|J| = \begin{bmatrix} x'_r & x'_\phi \\ y'_r & y'_\phi \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \phi & r \cdot (-\sin \phi) \\ \sin \phi & r \cdot \cos \phi \end{bmatrix} = |r \cdot \cos^2 \phi + r \cdot \sin^2 \phi|$$

$$\iint_D f(x, y) dx dy = \iint_{D^*} f(r \cos \phi, r \cos \phi) \cdot r dr dy$$

### Тройной интеграл

Определение 10 (Тройной интеграл). Дано материальное тело, представляющее собой пространственную область  $\Omega$  заполненную массой. Требуется найти массу этой области, при условии что в каждой точке этой области известна плотность.  $\phi(P) = \phi(x,y,z)$  Разобъем  $\Omega$  на неперекрывающиеся куби-

руемые части:  $\Omega_1, \Omega_2, \Omega_3, ..., \Omega_n$  в соотсветствии с объемами  $\Delta v_1, \Delta v_2, ..., \Delta v_n$ . В каждой области выбираем  $\forall (\cdot) P_k$  с плотностью  $\phi(p_k)$ , тогда масса этой области  $\Delta m_k \approx \phi(P_k) \cdot \Delta v_k$ , мааса всей области  $\Omega m \approx \sum_{k=1}^n \phi(P_k) \cdot v_k$ . Пусть d наименьший из диаметров частичных областей:  $\lim_{d\to 0} \sum_{k=1}^n \phi(P_k) \cdot \Delta v_k$ , где сумма не зависит от выбора точки  $P_k$ , не зависит от разбиения и если предел конечен, то:

$$\iiint_{\Omega} \phi(x, y, z) dx dy dz = \lim_{d \to 0} \sum_{k=1}^{n} \phi(P_k) \cdot \Delta v_k$$

$$\iiint_{\Omega} f(x, y, z) dx dy dz = \iint_{D} dx dy \int_{l}^{m} f(x, y, z) dz = \int_{a}^{b} dx \int_{c}^{d} dy \int_{l}^{m} f(p) dz$$

#### Вычисление тройного интеграла в декартовых координатах

Область G ограничена  $z=\phi(x,y)$  и  $z=\phi(x,y)$  - поверхности, которые однозначно проектируются на одну и ту же область D

$$\iiint_D f(x,y,z)dxdydz = \iint_D dxdy \int_{\phi_1(x,y)}^{\phi_2(x,y)} fdz$$

Если область D(x,y) представляет собой криволинейную трапецию, то  $x\in [a,b]; y=\xi_1(x); y=\xi(x)$ 

$$\int_{a}^{b} dx \iint_{\xi_{1}(x)}^{\xi_{2}(x)} dy \int_{\phi_{1}(x)}^{\phi_{2}(x)} f dz$$

#### Вычисление тройного интеграла в цилиндрических координатах

Вычисление тройного интеграла в цилиндрических координатах описывается тремя координатами.  $\rho, \phi, z \Rightarrow P(\rho, \phi, z) \rho$  - полярный радиус,  $\phi$  - полярный угол, для точки p' - которая является проекцией точки p z - аппликата точки p.

Декартовы координаты связаны с цилиндрическими координатами:

$$x = \rho \cdot \cos \phi; \phi \in [0, +\infty]$$
$$y = \rho \cdot \sin \phi; \phi \in [0, 2\pi]$$
$$z = z; z \in [-\infty, +\infty]$$

$$\iiint_G f(x,y,z) dx dy dz = \iint_{G^*} f(\rho \cos \phi, r \sin \phi, z) |J| dr d\phi dz$$

$$J = \det \begin{bmatrix} \frac{dx}{dr} & \frac{dx}{d\phi} & \frac{dx}{dz} \\ \frac{dy}{dr} & \frac{dy}{d\phi} & \frac{dx}{dz} \\ \frac{dz}{dr} & \frac{dz}{d\phi} & \frac{dz}{dz} \end{bmatrix} = r\cos^2\phi + r\sin^2\phi = r$$

 $drdydz = J \cdot drd\phi dz = dv =$  элемент объема в цилиндрических координатах.

# Сферические координаты в тройном интеграле

В сферических координатах положение точки p описывается с помощью трех координат  $\phi$ , r,  $\theta$  где r - радиус вектор которые соединяет точку p с началом координат.  $\phi$  - полярный угол, угол между проекцией точки p на плоскость Oxy и осью Ox. $\theta$  - угол между радиус вектором и положительным направлением Oz.

$$\phi \in [0,2\phi]$$

$$r \in [0, +\infty]$$

$$\theta \in [-\tfrac{\pi}{2};\tfrac{\pi}{2}]$$

Декартовы координаты через сферические:

$$x = r \cos \phi \sin \theta$$

$$y = r \sin \phi \sin \theta$$

$$z = r \cos \theta$$

$$\iiint_D f(x,y,z)dxdydz = \iiint_{D^*} f(r\cos\phi\sin\theta, r\sin\phi\sin\theta, r\cos\theta) \cdot |J|dtd\phi d\theta$$

$$J = \det \begin{bmatrix} \frac{dx}{dr} & \frac{dx}{d\phi} & \frac{dx}{d\theta} \\ \frac{dy}{dr} & \frac{dy}{d\phi} & \frac{dx}{d\theta} \\ \frac{dz}{dr} & \frac{dz}{d\phi} & \frac{dz}{d\theta} \end{bmatrix} = r^2 \sin \theta \Rightarrow r^2 \sin \theta dr d\phi d\theta$$

- элемент объема в сферических координатах.

#### Свойства криволинейного интеграла II рода

- Криволинейный интеграл второго рода зависит от пути обхода  $\int_{AB} P dx + Q dy = \int_{BA} P dx + Q dy$
- Если кривая контур замкнутый  $ABCDA \Rightarrow \oint_{+ABCDA} P(x,y)dx + Q(x,y)dy = -\oint_{-ABCDA} P(x,y)dx + Q(x,y)dy$
- Если кривая описывается  $AB=AC+CB, \Rightarrow \int_{AB}P(x,y)Q(x,y)dy=\int_{AC}P(x,y)dx+Q(x,y)dy+\int_{CB}P(x,y)dx+Q(x,y)dy$
- Если кривая AB прямолинейный отрезок который перпендикулярен  $Ox \Rightarrow \int_{AB} P(x,y) dx = 0$  так как x = const, d(const) = 0
- Если кривая AB прямолинейный отрезок который перпендикулярен  $Oy \Rightarrow \int_{AB} Q(x,y) dy = 0$  так как y = const, dy = 0

# Связь криволинейного интеграла I рода с криволинейным интегралом II рода

Рассмотрим  $\int_{AB} P(x,y) dx$ , где P(x,y) - непрерывная функция вместе со своими частными производными на рассматриваемой кривой. Кривая AB будет задаваться в явном виде, то есть  $y=\xi(x), x\in [a,b]$  так как кривая непрерывна и функция P(x,y) со своими производными непрерывна, следовательно в каждой точке кривой можно построить касательную к кривой.  $\xi'_x=\operatorname{tg}\alpha\Rightarrow\int_{AB}P(x,y)dx=\int P(x,\xi(x))dx=\int P(x,\xi(x))\cdot 1dx=[\operatorname{tg}^2\alpha+1=\frac{1}{\cos^2\alpha}\Rightarrow\cos^2\alpha\cdot(\operatorname{tg}^2\alpha+1)=1\Rightarrow\sqrt{\cos^2\alpha\cdot(\operatorname{tg}^2+1)}\Rightarrow\cos\alpha\sqrt{\operatorname{tg}^2\alpha+1}]=\int_a^b P(x,\xi(x))\cos\alpha\sqrt{\operatorname{tg}^2\alpha+1}dx=[\sqrt{y'_x+1}dx=dl]=\int_L P(x,\xi(x))\cdot\cos\alpha dl$ - криволинейный интеграл I рода.

Аналогично  $\int_{AB}Q(x,y)dy=[x=\phi(y),y\in[c,d]]=\int Q(\phi(y),y)\cdot\cos\beta\sqrt{1+(\phi_y')^2}dy=\int_LQ(x,y)\cdot\cos\beta\cdot dl$ 

$$\int_{AB} P(x,y)dx + Q(x,y)dy = \int P(x,\xi(x)) \cdot \cos \alpha + Q(\phi(y),y) \cdot \cos \beta dl =$$

$$= \int_{L} [P(x,y) \cdot \cos \alpha + Q(x,y) \cdot \cos \beta] dl$$

**Определение** 11 (Формула Остроградского-Грина). Если функции P(x,y); Q(x,y) непрерывны вместе со своими частными производными  $\frac{dp}{dy}; \frac{dq}{dx}$  на рассматриваемой кривой которая полностью лежит в области D(x,y) то имеет место формула:

$$\oint_{+ABCDA} P(x,y)dx + Q(x,y)dy = \iint_{D} \left(\frac{dQ}{dx} - \frac{dP}{dy}\right)dxdy$$

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО: Пусть заданная область D(x,y) ограничена таким образом:

- Кривыми  $y = \phi(x); y = \xi(x)$
- С боков BC||Oy;AD||Oy

Рассмотрим  $\oint_{+ABCDA} P(x,y) dx + Q(x,y) dy$  по кускам  $\Rightarrow$ 

$$\oint_{+ABCDA} P(x,y)dx + Q(x,y)dy = \int_{AB} P(x,y)dx + \int_{BC} P(x,y)dx + \int_{CD} P(x,y)dx + \int_{DA} P(x,y)dx$$

По свойствам криволинейного интеграла  $\int_{DA} P(x,y) dx = \int_{BC} P(x,y) dx = 0$  так как  $x=const\Rightarrow dx=0$ 

Подставим наши кривые:

$$\int_{AB} P(x,\phi(x))dx + \int_{CD} P(x,\xi(x))dx$$

Так как  $\frac{dP}{dy}$  - непрерывна на L и в области  $D\Rightarrow P(x,y_2(x))-P(x,y_1(x))=\int_{y_1}^{y_2}\frac{dP}{dy}dy$ 

К нашей формуле мы получим такое выражение:

$$P(x,\xi(x)) - P(x,\phi(x)) = \int_{\phi(x)}^{\xi(x)} \frac{dP}{dy} dy$$

$$\int_{a}^{b} P(x,\phi(x))dx + \int_{b}^{a} P(x,\xi(x))dx = \int_{a}^{b} P(x,\phi(x))dx - \int_{a}^{b} P(x,\xi(x))dx = \int_{a}^{b} P(x,\phi(x))dx + \int_{a}^{b} P(x,\xi(x))dx = \int_{a}^{b} P(x,\xi(x))dx + \int_{a$$

$$= \int_{a}^{b} [P(x,\phi(x)) - P(x,\xi(x))]dx = -\int_{a}^{b} [P(x,\xi(x)) - P(x,\phi(x))]dx$$

Вспомним, что  $P(x,\xi(x)) - P(x,\phi(x)) = \int_{\phi(x)}^{\xi(x)} \frac{dP}{dy} dy \Rightarrow$ 

$$-\int_{a}^{b} 1 dx \int_{\phi(x)}^{\xi(x)} \frac{dP}{dy} dy = -\iint_{D} \frac{dP}{dy} dy dx = \oint_{+ABCDA} P(x, y) dx$$

- малая формула Грина

Аналогичным образом можно доказать (сами!!!)

$$\oint_{+ABCDA} Q(x,y) dy = \iint_D \frac{dQ}{dy}$$

Следовательно:

$$\oint_{+ABCDA} P(x,y)dx + Q(x,y)dy = \iint_{D} \left(\frac{dQ}{dx} - \frac{dP}{dy}\right)dxdy$$

Что и требовалось доказать.

Следствие из формулы Остраградского-Грина: Если P(x,y) = -y; Q(x,y) = x

$$\oint_L P(x,y)dx + Q(x,y)dy = \oint_L -ydx + xdy = 2S_D$$

Следовательно, через криволинейные интегралы II рода можно считать площади плоских фигур.

# Криволинейные интегралы II рода независящие от пути интегрирования

Рассмотрим функции P(x,y); Q(x,y) - непрерывны вместе со своими частными производными на рассматриваемой кривой и в области D(x,y), кривая целиком лежим в области D(x,y)

Криволинейный интеграл II рода не зависит от пути интегрирования, если результат вычисления криволинейного интеграла по любым кривым соединяющих точки A и B один и тот же.

**Теорема 12.** Если в каждой точке области D(x,y)P(x,y) и Q(x,y) непрерывны вместе со своими частными производными и выполняется условия  $\Gamma$ рина $(\frac{dQ}{dx} = \frac{dP}{dy})$ , то выражение  $P(x,y)dx + Q(x,y)dy \Rightarrow$ 

$$du(x,y) = P(x,y)dx + Q(x,y)dy \Rightarrow$$

$$\int_{AB} P(x,y)dx + Q(x,y)dy = \int_{AB} du(x,y) = u(x,y)$$

Тогда криволинейный интеграл не зависит от контура.

#### Приложение криволинейного интеграла II рода

- Если f(x,y) линейная плотность, то  $\int_{AB} f(x,y) dl = m$  масса дуги.
- $\oint_L x dy y dx = 2S_D$  площадь плоской фигуры.
- $\int P(x,y)dx + Q(x,y)$  , где (P,Q) = F силы перемещения точки, (dx,dy) = S перемещение кривой  $\Rightarrow \int FdS = W$  работа по перемещению точки вдоль контура AB
- $f(x,y)=1\Rightarrow\int_{AB}1dl=L$  длинна дуги

$$W_V + W_\omega + \Delta U = 0 \tag{8.1}$$

$$mgh = \frac{mv^2}{2} + \frac{I\omega^2}{2} \tag{8.2}$$

$$v = \omega r \tag{8.3}$$

$$v = at; h = \frac{at^2}{2} \tag{8.4}$$

$$v = \frac{2h}{t} \tag{8.5}$$

$$I = mr^2(\frac{gt^2}{2h} - 1) (8.6)$$

$$mgh - mgh_1 = M(\varphi + \varphi_1) \tag{8.7}$$

$$mgh = M\varphi + \frac{mv^2}{2} + \frac{l\omega^2}{2} \tag{8.8}$$

$$\frac{\varphi}{\varphi + \varphi_1} = \frac{h}{h + h_1} \tag{8.9}$$

$$M\varphi = mgh\frac{h - h_1}{h + h_1} \tag{8.10}$$

$$I = mr^2 (\frac{gt^2}{h} \cdot \frac{h_1}{h + h_1} - 1) \tag{8.11}$$