

SF1626 Flervariabelanalys, bra formler

# CHAPTER 1

## SATSER, DEFINITIONER

### Example 1.0.1 (När Jacobianen inte behövs!)

Om man behöver beräkna ytintegralen eller även flödesintegralen av en kurva så behöver man inte lägga till Jacobianen!

**Till exempel:** Om man vill beräkna ytan av kurvan som beskrivs som intersektionen av cylindern  $x^2 + y^2 \leq 1$  och ytan  $x^2 + z^2 = 1$ ,  $z \geq 0$ , så kan parametrisera kurvan på sättet nedan:

$$\vec{r}(t) = \begin{cases} x &= r \cos(t) \\ y &= r \sin(t) \\ z &= \sqrt{1 - r^2 \cos^2(t)} \end{cases}$$

... $r \in [0, 1]$ ,  $t \in [0, 2\pi]$ . Om man då behöver beräkna ytan så gör man det på sättet nedan:

$$\iint_Y \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial r} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial t} \right| dr dt = \int_0^{2\pi} \int_0^1 \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial r} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial t} \right| dr dt$$

Lägg märke på att Jacobianen inte lades till! Detta på grund att vi **inte** transformerar en areaelement från en koordinatsystem till en annan - eftersom vi från första början hade parametriserat kurvan i koordinatsystemet vi behöver för att beräkna ytan. Mer info: [1] [2].

### Sats 1.0.1 Gradientens definition

$$\nabla F(\vec{a}) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{F(\vec{a} + t(e_1, e_2, e_3, \dots, e_n)) - F(\vec{a})}{t}$$

### Definition 1.0.1: Tangentplan (linjär approximation) unmystified

I vissa uppgifter så kommer det att frågas om att bestämma en tangentplan i en viss punkt för en kurva som ges implicit, t.ex:  $\cos(2z)(x^2 + 3y^2 + z) = 0$ , detta kan tolkas som en 3D kurva. Då tangentplanen i en punkt  $\vec{a} \in \mathbb{R}^n$ , för en kurva  $f = k$ ,  $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  ges av:

$$\nabla f(\vec{a}) \cdot (\vec{x} - \vec{a})$$

..där  $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3, \dots, a_n)$  och  $\vec{x} = (x_1, x_2, x_3, \dots, x_n)$ . I  $\mathbb{R}^3$  så blir  $\vec{x} = (x, y, z)$ .

**Observera** att funktioner som  $g(x, y) = z$  kan skrivas om implicit till  $g(x, y) - z = 0$  för att använda denna metod.

Mer info: [1]

### Sats 1.0.2 Orienteringsidentitet på vektorfältintegral

$$\oint_{\gamma} F \cdot d\vec{r} = - \oint_{\gamma} F \cdot d\vec{r} \iff \oint_{\gamma} F \cdot d\vec{r} = - \oint_{\gamma} F \cdot d\vec{r}$$

Mer info: [1]

### Definition 1.0.2: Orientering på randkurvor och randytor

En randyta sägs vara **positiv** orienterad om randytans normal pekar ifrån själva kroppen som randytan täcker. Tvärtom med negativ orientering på randyta.

En randkurva sägs vara **positiv** orienterad om ytan som randkurvan täcker är åt vänstra sidan när man följer orienteringen på kurvan. Tvärtom med negativ orientering på randkurvan.

### Sats 1.0.3 Inversa funktionssatsen

Om vi har en funktion  $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^n$  och vi betecknar Jacobianen av  $f$  i punkten  $\vec{a}$  som  $Df(\vec{a})$ , så är  $f$  inverterbar i närheten av punkten  $\vec{a}$  om  $Df(\vec{a})$  är inverterbar, d.v.s:

$$\det(Df(\vec{a})) \neq 0$$

Dessutom så gäller identiteten:

$$D(f^{-1})(\vec{y}) = [Df(\vec{x})]^{-1}$$

..där  $f(\vec{x}) = \vec{y}$

Mer info: [1]