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 $x^2+y^2 \le 1$ och ytan $x^2+z^2=1$, $z\ge 0$, 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:

$$\iint_{\Upsilon} \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial r} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial t} \right| dr dt = \int_{0}^{2\pi} \int_{0}^{1} \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial r} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial t} \right| dr dt$$

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

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

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 $\vec{a}=(a_1,a_2,a_3,\cdots,a_n)$ och $\vec{x}=(x_1,x_2,x_3,\cdots,x_n)$. 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 vektorfältsintegral

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

Mer info: [1]