

Интегралы

Интеграл	Определение	Как вычислять	Свойства	+
Криволинейный интеграл 1	$\int_{\alpha}^{\beta} f(x(t),y(y),z(t)) \vec{r}'(t) dt = \int_{\Gamma} fdl$	Параметризовать кривую и тупо вычислить	<ul style="list-style-type: none">Не зависит от параметризации кривойНе зависит от направления кривойЛинейностьАддитивность	\int — масса кривой, если f — её плотность
Криволинейный интеграл 2	$\int_{\alpha}^{\beta} \overline{F} \cdot \overline{r}'(t)dt = \int_{\alpha}^{\beta} (P(x,y,z)x'(t) + Q(x,y,z)y'(t) + R(x,y,z)z'(t))$ Обозначение: $\int_{\Gamma} \overline{F}d\overline{r} = \int_{\Gamma} Pdx + Qdy + Rdz$	Либо так же, как первого рода(параметризовать кривую) Либо TODO	Всё то же самое, но зависит от направления кривой	\overline{F} — векторное поле, тогда \int его работа вдоль кривой
Поверхностный интеграл 1	$\int \int_{\Omega} f(x,y,z) \overline{r}_u \times \overline{r}_v dudv = \int \int_{\Sigma} f(x,y,z)ds$	Либо параметризовать поверхность и вычислить через двойной Либо, через формулу Стокса	<ul style="list-style-type: none">$\overline{r}_u \times \overline{r}_v = \sqrt{\overline{EG} - \overline{F}^2} = \sqrt{ \overline{r}_u ^2 \overline{r}_v ^2 - (\overline{r}_u \cdot \overline{r}_v)^2}$, где $E = \overline{r}_u ^2, G = \overline{r}_v ^2, F = \overline{r}_u \cdot \overline{r}_v$Подставим $f = 1$, тогда \int — площадь поверхности	Как бы масса поверхности, если f — функция плотности
Поверхностный интеграл 2	$\int \int_{\Sigma} \overline{F} \cdot \overline{n}_0ds = \int \int_{\Sigma} Pdydz + Qdzdx + Rdxdy$	$\int \int_{\Sigma} Pdydz + Qdzdx + Rdxdy =$ $\pm \int \int_{\Sigma_{yz}} P(x(y,z),y,z)dydz$ $\pm \int \int_{\Sigma_{zx}} P(x,y(z,z),z)dzdx$ $\pm \int \int_{\Sigma_{xy}} P(x,y,z(x,y))dxdy$ что касается знаков, берём "+", если угол между нормалью и осью, не фигурирующей в дифференциале острый, ичаче "-" Либо через формулу Гаусса-Остроградского		Поток векторного поля через двустороннюю поверхность

Фигня, с ними связанная

Поле скалярное

TODO

Поле векторное

TODO

Ротор, дивергенция и набла

$$\nabla = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z}\right)$$
$$grad f = \nabla f \quad div \vec{a} = \nabla \cdot \vec{a}$$
$$rot \vec{a} = \nabla \times \vec{a}$$

Свойства ∇:
$\nabla(c_1f+c_2g) = c_1\nabla f + c_2\nabla g$
$\nabla(fg) = f\nabla g + g\nabla f$
$\nabla \cdot (\vec{f} \times \vec{g}) = (\nabla, \vec{f}, \vec{g}) =$ $\begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ f_x & f_y & f_z \\ g_x & g_y & g_z \end{pmatrix} =$ $\begin{pmatrix} g_x & g_y & g_z \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} f_x & f_y & f_z \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ g_x & g_y & g_z \end{pmatrix} =$ $= g(\nabla \times \vec{f}) - \vec{f}(\nabla \times \vec{g})$

Из СР по матану: $\nabla \times (c \times a) = c \cdot (\nabla \cdot a) - (c \cdot \nabla) \cdot a$

Подумаем, шо ж такое слева написано. $\frac{\partial}{\partial x}(\sum) + \frac{\partial}{\partial y}(\sum) + \frac{\partial}{\partial z}(\sum)$. Сейчас не важно, что это за суммы. Важно лишь то, что они имеют вид $\sum_i \frac{\partial}{\partial i} c_i a_i$. Это значит, что под оператором дифференцирования есть одна константа и одна функция! Значит, с дифференцированием можно делать всё, что угодно, но только не переставлять правее, чем a_i . Забудем, что это оператор дифференцирования и применим формулу **"BAC-CAB"**. Понятно, что в доказательстве (доступно по последней ссылке) никто не переставлял дифференцирование с a_i и мы можем применить эту формулу.

Теперь и формула (12) со страницы 14 [отсюда](#) [та, которую Родина не смогла доказать] , теряет свой мистический облик. Рассмотрим $\nabla \times (\vec{f} \times \vec{g})$. Формула имеет почти тот же вид, но под оператором дифференцирования теперь произведение функций. Но мы знаем, что для каждого слагаемого выполнены правила дифференцирования, то есть $(ab)' = a'b$ [считаем а константой] + ba' [считаем b константой] . Значит, и для всей суммы они выполнены. Применим это сюда: $\nabla \times (\vec{f} \times \vec{g}) = \nabla \times (\hat{f} \times \vec{g}) + \nabla \times (\vec{f} \times \hat{g})$ /”треугольной шапочкой” обозначено то, что мы интерпретируем функцию как константу/ = $\nabla \times (\hat{f} \times \vec{g}) - \nabla \times (\hat{g} \times \vec{f}) =$ /по предыдущей формуле/ = $\vec{f} \cdot (\nabla \cdot \vec{g}) - (\vec{f} \cdot \nabla) \cdot \vec{g} - (\vec{g} \cdot (\nabla \cdot \vec{f}) - (\vec{g} \cdot \nabla) \cdot \vec{f}) = \vec{f} \cdot (\nabla \cdot \vec{g}) - (\vec{f} \cdot \nabla) \cdot \vec{g} - \vec{g} \cdot (\nabla \cdot \vec{f}) + (\vec{g} \cdot \nabla) \cdot \vec{f}$

Формула Гаусса-Остроградского

TODO

Формула Стокса

TODO

Поле потенциальное

TODO

Поле соленоидальное

