

De formules zijn geformuleerd voor \mathbf{R}^n . Op het tentamen zullen alleen $n = 2$ en $n = 3$ voorkomen. **N.B. Dit blad mag NIET tijdens het tentamen gebruikt worden.**

Transformatieformule voor integratie over gebieden in \mathbf{R}^n :

Laat $D \subset \mathbf{R}^n$ en $\Phi : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^n$ een afbeelding zo, dat $\Phi(\Omega) = D$, Φ is differentieerbaar op (een omgeving van) Ω en $\Phi : \Omega \rightarrow D$ is injectief. Dan is voor iedere continue functie $f : D \rightarrow \mathbf{R}^n$:

$$\int_D f(x) dV(x) = \int_{\Phi(\Omega)} f(x) dV(x) = \int_{\Omega} f(\Phi(\omega)) |\det D\Phi(\omega)| dV(\omega)$$

waarbij de integralen n -dimensionale integralen zijn in de gekozen coördinaatsystemen. In het bijzonder in \mathbf{R}^2 en \mathbf{R}^3 :

$$\iint_D f(x, y) dx dy = \iint_{\Omega} f(\Phi(u, v)) |\det D\Phi(u, v)| du dv$$

$$\iiint_D f(x, y, z) dx dy dz = \iiint_{\Omega} f(\Phi(u, v, w)) |\det D\Phi(u, v, w)| du dv dw$$

Voorbeelden:

Poolcoördinaten in \mathbf{R}^2 :

$$(x, y) = (r \cos \theta, r \sin \theta), \quad |\det D\Phi(r, \theta)| dr d\theta = r dr d\theta$$

Cylindercoördinaten in \mathbf{R}^3 :

$$(x, y, z) = (r \cos \theta, r \sin \theta, z), \quad |\det D\Phi(r, \theta, z)| dr d\theta dz = r dr d\theta dz$$

Bolcoördinaten in \mathbf{R}^3 :

$$(x, y, z) = (\rho \sin \phi \cos \theta, \rho \sin \phi \sin \theta, \rho \cos \phi), \quad |\det D\Phi(\rho, \theta, \phi)| d\rho d\theta d\phi = \rho^2 \sin \phi d\rho d\theta d\phi$$

Parametriseringen van deelverzamelingen

Om een k -dimensionale deelverzameling, $1 \leq k \leq n$, van \mathbf{R}^n te beschrijven zijn k parameters nodig. Integratie over een k -dimensionale deelverzameling betekent dus integratie over de k gekozen parameters/variabelen.

Lijnintegralen in \mathbf{R}^n

Laat $\mathbf{r} : [a, b] \rightarrow \mathbf{R}^n$ ($n \geq 2$) een parametrisatie zijn van een gladde kromme \mathcal{C} , i.e., \mathbf{r} is differentieerbaar, \mathbf{r}' is continu en $\mathbf{r}'(t) \neq 0$ (de nulvector) voor iedere $t \in (a, b)$. Voor $f : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}$ gedefinieerd en continu op \mathcal{C} geldt:

$$\int_{\mathcal{C}} f ds = \int_a^b f(\mathbf{r}(t)) |\mathbf{r}'(t)| dt$$

Deze integraal is richtingsonafhankelijk (denk aan lengte ($f = 1$) of massa, lading (f is dichtheidsfunctie)).

Gevol: integralen van vectorvelden over krommen in \mathbf{R}^n

Laat $\mathbf{F} : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^n$ een vectorveld zijn. De tangentiële component van \mathbf{F} aan de kromme \mathcal{C} in $p \in \mathcal{C}$ is $\mathbf{F}(p) \cdot \hat{\mathbf{T}}(p)$, waarbij $\hat{\mathbf{T}}(p)$ de eenheidsraakvector is aan \mathcal{C} in p :

$$\hat{\mathbf{T}}(\mathbf{r}(t)) = \frac{\mathbf{r}'(t)}{|\mathbf{r}'(t)|}$$

Hiermee is

$$\int_{\mathcal{C}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_{\mathcal{C}} \mathbf{F} \cdot \hat{\mathbf{T}} ds = \int_a^b \mathbf{F}(\mathbf{r}(t)) \cdot \mathbf{r}'(t) dt$$

Deze integraal is richtingsafhankelijk (denk aan arbeid).

Opmerking: De eis, dat \mathcal{C} glad moet zijn, kan in beide bovenstaande formules worden afgezwakt tot glad behalve in een eindig aantal punten (ofwel, tot stuksgewijs gladde \mathcal{C}). Dit leidt tot optelling van integralen over deelcurves.

Oppervlakte-integralen

Laat $D \subset \mathbf{R}^2$ een begrensde (2 dim) domein zijn en $\mathbf{r} : D \rightarrow \mathbf{R}^n$ ($n \geq 3$) met $\mathbf{r} : (u, v) \mapsto \mathbf{r}(u, v)$ een parametrisatie van een glad oppervlak \mathcal{S} (ofwel, \mathbf{r} is differentieerbaar met continue 1^e orde partiële afgeleiden en $\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u}(u, v) \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v}(u, v) \neq 0$ voor iedere $(u, v) \in D$). Voor een functie $f : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}$ gedefinieerd en continu op \mathcal{S} geldt:

$$\int_{\mathcal{S}} f dS = \int_D f(\mathbf{r}(u, v)) \left| \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v} \right| (u, v) du dv.$$

Gevol: flux van vectorveld door oppervlak

Laat \mathcal{S} een glad *oriënteerbaar* oppervlak zijn met oriëntatie vastgelegd door de keuze van de eenheidsnormaal $\hat{\mathbf{N}} : \mathcal{S} \rightarrow \mathbf{R}^n$. Gegeven een parametrisatie \mathbf{r} van \mathcal{S} geldt:

$$\hat{\mathbf{N}}(\mathbf{r}(u, v)) = \pm \frac{\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v}}{\left| \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v} \right|} (u, v).$$

Als de oriëntatie van \mathcal{S} gegeven is, moet de daarbij passende keuze \pm worden gemaakt, anders leg je zelf met de keuze de oriëntatie vast.

Met $\hat{\mathbf{N}}$ in termen van de parametrisatie uitgedrukt volgt voor een vectorveld $\mathbf{F} : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^n$ gedefinieerd en continu op \mathcal{S} :

$$\int_{\mathcal{S}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} = \int_{\mathcal{S}} \mathbf{F} \cdot \hat{\mathbf{N}} dS = \pm \int_D \mathbf{F}(\mathbf{r}(u, v)) \cdot \left(\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v} \right) (u, v) du dv.$$

Opmerking: De eis, dat \mathcal{S} glad moet zijn, kan in beide bovenstaande formules worden afgezwakt tot glad behalve in een eindig aantal lager-dimensionale deelverzamelingen (ofwel, tot stuksgewijs gladde \mathcal{S}). Dit leidt tot optelling van integralen over deeloppervlakken.

Integraalformules

Laat $D \subset \mathbf{R}^2$ een begrensde (2 dim) domein met rand ∂D die eindige vereniging is van stuksgewijs gladde krommen, voorzien van oriëntatie zodat D ‘links ligt van ∂D ’. Laat $\mathbf{F} = (F_1, F_2)$ een vectorveld op \mathbf{R}^2 zijn dat continu differentieerbaar is op een open omgeving van D . Dan geldt:

(Green)

$$\oint_{\partial D} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_D \left(\frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right) dx dy.$$

Laat $\hat{\mathbf{N}}$ de naar buiten gerichte eenheidsnormaal op ∂D zijn. Dan geldt:

(Divergentiestelling/Gauss in \mathbf{R}^2)

$$\oint_{\partial D} \mathbf{F} \cdot \hat{\mathbf{N}} ds = \int \operatorname{div} \mathbf{F} dx dy.$$

Laat \mathcal{S} een begrensde, oriënteerbaar, stuksgewijs glad oppervlak zijn in \mathbf{R}^3 met oriëntatie $\hat{\mathbf{N}}$. Laat $\partial \mathcal{S}$ zo georiënteerd zijn dat \mathcal{S} ‘links ligt van $\partial \mathcal{S}$ als je op de bovenkant van \mathcal{S} loopt’. Laat \mathbf{F} een vectorveld op \mathbf{R}^3 zijn dat continu differentieerbaar is op een open omgeving van \mathcal{S} . Dan geldt:

(Stokes)

$$\oint_{\partial D} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_{\mathcal{S}} \operatorname{rot} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} = \int_{\mathcal{S}} \operatorname{rot} \mathbf{F} \cdot \hat{\mathbf{N}} dS.$$

Laat $D \subset \mathbf{R}^3$ een begrensde (3 dim) domein met rand ∂D die een eindige vereniging is van gesloten, oriënteerbare, stuksgewijs gladde oppervlakken, voorzien van oriëntatie $\hat{\mathbf{N}} : \partial D \rightarrow \mathbf{R}^3$ zodat $\hat{\mathbf{N}}$ ‘naar buiten wijst’. Laat \mathbf{F} een vectorveld op \mathbf{R}^3 zijn dat continu differentieerbaar is op een open omgeving van D . Dan geldt:

(Divergentiestelling/Gauss in \mathbf{R}^3)

$$\oint_{\partial D} \mathbf{F} \cdot \hat{\mathbf{N}} ds = \oint_{\partial D} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} = \int \operatorname{div} \mathbf{F} dV.$$