Какво трябва да знаем:
<u>Интеграли</u>
<u>Елементарна дължина</u>
<u>Скаларно произведение</u>

<u>Криволинеен интеграл от I род (по дъга)</u>

Векторен анализ - Съдържание

# Криволинеен интеграл от II род (по координати)

Вървя по пътя.
Вятър брули тялото
немощно.
Силата във работа
превръщам,
Ставам – живи мощи.

Написал и оформил - Неизвестен

## Механичен смисъл

Нека на всяка точка M(x,y) от равнината Оху, на единична маса действа сила  $\mathbf{F} \to \mathbf{c}$  координати ( X(x,y), Y(x,y) ). Тогава се казва, че в равнината Оху е дефинирано векторно поле.

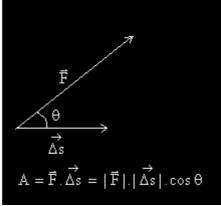
Hека  $C = AB^{\wedge}$  е крива от тази равнина.

Желаем да намерим работата извършвана от векторното поле при преместване на единична маса от А до В при движението и по кривата С.

Да припомним, че

$$A = \vec{F} \cdot \overrightarrow{\Delta s} = |\vec{F}| \cdot |\overrightarrow{\Delta s}| \cdot \cos \theta$$

Т.е. работата е скаларното произведение на вектора на силата по вектора на преместването.



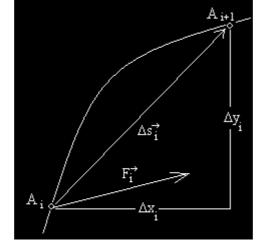
Ако 
$$\mathbf{F} \stackrel{\rightarrow}{=} (\mathbf{X}, \mathbf{Y})$$
 и  $\Delta \mathbf{r} = \Delta$  s  $\stackrel{\rightarrow}{=} (\Delta \mathbf{x}, \Delta \mathbf{y})$  то:

$$A = \mathbb{F} \stackrel{\longrightarrow}{} . \Delta s \stackrel{\longrightarrow}{} = X.\Delta x + Y.\Delta y.$$

Да разделим кривата C с точки по нея: в посока от A към B на дъги  $A_iA_{i+1}^c$  с дължини  $\sigma_i = |A_iA_{i+1}^c|$  и с максимална дължина  $\lambda = \max\{ \ \sigma_i \ \}.$ 

Нека  $M_i$   $\in A_i A_{i+1}$  е произволна точка от дъгата  $A_i A_{i+1}$  .

Означаваме с  $\Delta s_i^{\rightarrow}$  векторите  $A_i A_{i+1}^{\rightarrow}$  при i=1...n.



Да разгледаме един интервал от това деление.

Предполагаме, че преместването се извършва не по дъгата  $A_i A_{i+1}^{\rightarrow}$  а по вектора  $\Delta s_i^{\rightarrow} = A_i A_{i+1}^{\rightarrow}$  с координати ( $\Delta x_i$ ,  $\Delta y_i$ ) и че във всички точки от това преместване, на единична маса действа една и съща сила  $F_i^{\rightarrow}$ . Тогава:

$$A_{i} \approx \overrightarrow{F_{i}} \cdot \overrightarrow{\Delta s_{i}} = X(x_{i}, y_{i}) \cdot \Delta x_{i} + Y(x_{i}, y_{i}) \cdot \Delta y_{i}$$

Събирайки тези елементарни работи получаваме приблизителното равенство:

$$\mathbb{A} \approx \sum_{i=1}^{n} \mathbb{A}_{i} \approx \sum_{i=1}^{n} \overrightarrow{F_{i}} \cdot \triangle \overrightarrow{s_{i}} = \sum_{i=1}^{n} (\mathbb{X}(x_{i}, y_{i}) \cdot \triangle x_{i} + \mathbb{Y}(x_{i}, y_{i}) \cdot \triangle y_{i})$$

Неточността на това приближение намалява при  $\lambda \rightarrow 0$ , което може да се постигне чрез увеличаване на точките на деление запазвайки тяхното равномерно разпределение.

Извършвайки граничен преход при  $\lambda \rightarrow 0$  получаваме:

$$A = \lim_{\lambda \to 0} \sum_{i=1}^{n} (X(x_i, y_i) . \Delta x_i + Y(x_i, y_i) . \Delta y_i)$$

# Аналитично определение

Нека  $C = AB^{\wedge}$  е една непрекъсната крива в равнината (x,y), в точките на която са зададени вектори,  $\mathbf{F}^{\rightarrow}(M) = \mathbf{F}^{\rightarrow}(x,y)$ , където  $M(x,y) \in C = AB^{\wedge}$ .

Нека освен това векторът  $\mathbb{F}^{\rightarrow}$  (x,y) има координати (X, Y), всяка от тях зависеща от x и y: (X(x, y), Y(x, y)). Нека  $A_1 = A, A_2, A_3, \ldots, A_{n+1} = B$  са точки от  $C = AB^{\wedge}$  в посока от A към B и

векторът  $A_i A_{i+1}^{\longrightarrow}$  има координати  $(\Delta x_i^{}\,,\,\Delta y_i^{}\,)$  .

Ако съществува границата

$$I = \lim_{\lambda \to 0} \sum_{i=1}^{n} \left( X(x_i, y_i) \cdot \Delta x_i + Y(x_i, y_i) \cdot \Delta y_i \right)$$

то тя се нарича криволинеен интеграл от ІІ род (по координати) и се означава с:

$$I = \int_{C} X(x, y) dx + Y(x, y) dy$$

Обикновено в Българската литература, вместо (X, Y), като координати на векторното поле се използват (P, Q). Така че:

$$I = \int_{C} P(x, y) dx + Q(x, y) dy$$

От самата дефиниция се вижда, че посоката на обхождане на кривата С има съществено значение.

### Векторно означаване на криволинейния интеграл

Ако векторното поле  $\mathbf{F}^{\rightarrow}$  (x,y) има координати ( P(x,y), Q(x,y) ) а векторът на преместването е  $d\mathbf{r}^{\rightarrow}$  и както знаем,  $d\mathbf{r}^{\rightarrow}$  = (dx , dy), то криволинейният интеграл по кривата C се записва така:

$$\int_{C} \vec{\mathbf{F}} \cdot d\vec{\mathbf{r}} = \int_{C} P(x, y) dx + Q(x, y) dy$$

Това означение се прилага широко във физиката.

Ако кривата С е затворена то интегралът се записва с кръгче, ето така:

$$\oint_{C} \vec{\mathbf{F}} \cdot d\vec{\mathbf{r}} = \oint_{C} P(x, y) dx + Q(x, y) dy$$

#### Свеждане към определен интеграл

Нека C е крива зададена с параметрично уравнение x=x(t) ; y=y(t) ;  $t_1 \le t \le t_2$  , където двете функции са с непрекъснати производни .

Тогава dx = x'(t).dt и dy = y'(t).dt.

$$\int\limits_{C}P(x,y)\,dx+Q(x,y)dy=\int\limits_{t_{1}}^{t_{2}}P(x(t),y(t)).x'(t)dt+Q(x(t),y(t)).y'(t)dt$$

В частен случай, при y = y(x) ;  $a \le x \le b$  може да се приеме , че x = t и формулата придобива вида:

$$\int_{C} P(x,y) dx + Q(x,y) dy = \int_{a}^{b} P(x,y(x)) dx + Q(x,y(x)) dx$$

Ако кривата C е зададена c уравнение в полярни координати  $r=r(\phi)$ , където  $\phi_1 \leq \phi \leq \phi_2$ , тогава:

$$x = r(\phi) \cdot \cos \phi \Rightarrow dx = (r' \cdot \cos \phi - r \cdot \sin \phi) \cdot d\phi$$
  
 $y = r(\phi) \cdot \sin \phi \Rightarrow dy = (r' \cdot \sin \phi + r \cdot \cos \phi) \cdot d\phi$ 

## Свойства на криволинейния интеграл от ІІ род (по координати)

$$\int\limits_{AB^{\wedge}}...=-\int\limits_{BA^{\wedge}}...$$

Редът има значение!

II.

Ако С е точка от кривата АВ^, то

$$\int_{AB^{\uparrow}} \dots = \int_{AC^{\uparrow}} \dots + \int_{CB^{\uparrow}} \dots$$

#### Пример

В равнината Оху е зададено векторното поле, като на всяка точка от равнината (x,y) е съпоставен вектор  $\mathbb{F}(x,y)$ .

Намерете работата на векторното поле при движение на единична маса от началото на координатната система до точката C(1,1) по четири различни криви:

- а) параболата с уравнине  $y = x^2$
- б) параболата с уравнине  $y = \sqrt{x}$
- в) начупената линия по точките  $O(0, 0) \to A(1, 0) \to C(1, 1)$
- г) начупената линия по точките  $O(0, 0) \to B(0, 1) \to C(1, 1)$

Да запачнем:
$$\int_{C} P(x,y)dx + Q(x,y)dy$$

В нашия случай P = x, Q = y.

Получаваме:

$$\int_{C} x dx + y dy$$

Понеже кривата C има уравнение  $y = x^2$ , след заместване получаваме:

$$\int_C x dx + x^2 dx^2$$

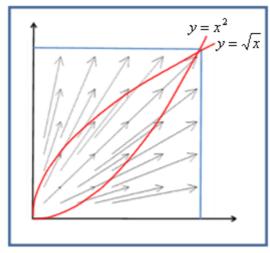
 $dy = dx^2 = 2x.dx$ , така че:

$$I = \int_{C} x dx + x^{2} dx^{2} = \int_{C} x dx + x^{2} \cdot 2x dx = \int_{0}^{1} (x + 2x^{3}) dx = \frac{x^{2}}{2} \Big|_{0}^{1} + \frac{2}{4} x^{4} \Big|_{0}^{1} = 1.$$

Изключително важно е да илюстрираме ситуациите в които попадаме със схеми и да изработим план за действие.

Без план човекът или организацията попадат в ситуация, планирана от други.

Чертежът по-долу е направен с програма.



Важно е да се забележи, че при векторното поле има симетрия по отношение на правата у = х

Интуитивно усещаме, че работата на полето по кривата  $y = \sqrt{x}$  ще бъде същата.

Да видим дали е така:

б)

$$I = \int_{C} x dx + y dy = \int_{C} x dx + \sqrt{x} d\sqrt{x} = \int_{C} x dx + \frac{\sqrt{x}}{2\sqrt{x}} dx = \int_{0}^{1} (x + 0.5) dx = 1$$

в) по отсечката ОА х се променя от 0 до 1 а у е константа, равна на 1.

$$I_1 = \int_{QA} x dx + y dy = \int_{C} x dx + 1.0 = \int_{0}^{1} x dx = 0.5$$

Тогава dy = 0 и

По отсечката AC x=1 и dx=0

$$I_2 = \int_{AC} x dx + y dy = \int_{C} 1.0 + y dy = \int_{0}^{1} y dy = 0.5$$

Общо получаваме отново 1.

Поради видимата симетрия и при г) ще е толкова.

Нека, въобще С е крива, свързваща точките О и С.

Тогава както х така и у се променят от 0 до 1.

$$I = \int_{C} x dx + y dy = \int_{x=0}^{1} x dx + \int_{y=0}^{1} y dy = 1$$

# **Какво ще научим:**Независимост на криволинейния интеграл от пътя на интегриране