

KŘIVKOVÝ A PLOŠNÝ INTEGRÁL

Úvod & Motivace

Křivkový a plošný integrál nejdou nové typy integrálů jako byly Riemannův, Newtonův či Lebesgueův integrál. Nepůjde nám o konstrukci, ale o pochopení jak využít Lebesgueův integrál & výpočet integrálu na křivkách, plochách či jejich obecněních: k -plochách v d -rozměrném prostoru, $d \in \mathbb{N}$ a $1 \leq k \leq d$. (Je-li $k=d$, pak se jedná o (pro nás již klasický) Lebesgueův integrál v \mathbb{R}^d .)

Je-li $k=1$ mluvíme o křivkovém integrálu, neboť 1-rozměrné obrazy v \mathbb{R}^d jsou křivky (trajektorie).

Křivkou rozumíme obrazem γ intervalu $(a,b) \subset \mathbb{R}$ do \mathbb{R}^d . Budeme uvažovat křivky, které obrazují (a,b) na svůj obraz značící $\langle \gamma \rangle$ prostě a které jsou třídy C^1 . Tzn.

$$\gamma: (a,b) \xrightarrow{\text{na}} \langle \gamma \rangle \subset \mathbb{R}^d \quad \text{a} \quad \gamma'(t) \text{ existuje } \forall t \in (a,b)$$

$$\text{a} \quad \gamma' \in C((a,b)) \Rightarrow \gamma \in C^1((a,b))$$

$$\text{a} \quad \gamma'(t) \neq 0 \quad \forall t \in (a,b)$$

viz příklad na str. 3

Rozlišujeme 2 významné třídy křivkových integrálů:

[1]

KŘIVKOVÝ
INTEGRÁL
1. DRUHU

znácej $\int_{\langle \gamma \rangle} f \, ds$ kde f skalár

Význam: $f=1 \Rightarrow$ délka křivky
 $f=g \Rightarrow$ hmotnost "drátka" popsané křivkou $\langle \gamma \rangle$ s hustotou g .

[2]

KŘIVKOVÝ
INTEGRÁL
2. DRUHU

znácej $\int_{\langle \gamma \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s}$

kde \vec{f} vektorová funkce
 $d\vec{s} = \vec{t} \, ds$

$$\int_{\langle \gamma \rangle} \vec{f} \cdot \vec{t} \, ds$$

↑
tečný vektor podél $\langle \gamma \rangle$

Význam: práce potřebné k přeručení sil \vec{f} působící proti pohybu podél $\langle \gamma \rangle$
(na směr byl pohybující se)

Otázka Jak křivkou integrovat počítat?

Odpověď: Motivování vorečku (obvoren vorečku) po delším křivky:

1. Druku $\int_{\langle \varphi \rangle} 1 ds = \int_a^b \sqrt{[\varphi_1'(t)]^2 + \dots + [\varphi_d'(t)]^2} dt = \int_a^b \|\vec{\varphi}'(t)\|_2 dt$
 $\varphi: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}^d$
 $\varphi(t) = (\varphi_1(t), \dots, \varphi_d(t))^T$

JEDNO ROZMĚRNÍ (Lebesgueov) integrál na (a,b) , kde poslední integrál je Riemannův

zavedeme, pro skalární f definovanou na otevřené množině obsahující $\langle \varphi \rangle$ vztah

$$\int_{\langle \varphi \rangle} f ds = \int_{\langle \varphi \rangle} f(s) ds \stackrel{dt}{=} \int_a^b f(\vec{\varphi}(t)) \|\vec{\varphi}'(t)\|_2 dt$$

2. Druku Je-li $\varphi: (a,b) \rightarrow \mathbb{R}^d$, pak $\vec{t} = \frac{\vec{\varphi}'(t)}{\|\vec{\varphi}'(t)\|_2}$ a tak

$$\int_{\langle \varphi \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_{\langle \varphi \rangle} \vec{f} \cdot \vec{t} ds = \int_a^b \vec{f}(\vec{\varphi}(t)) \cdot \frac{\vec{\varphi}'(t)}{\|\vec{\varphi}'(t)\|_2} \|\vec{\varphi}'(t)\|_2 dt = \int_a^b \vec{f}(\vec{\varphi}(t)) \cdot \vec{\varphi}'(t) dt$$

Všimněme si, že \vec{t} podle d -rozměrného ^(Lebesgueova) integrálu integrujeme, pro $d \geq 2$, přes křivky, které mají d -rozměrnou Lebesgueovu míru rovnou 0.

6) Stejnou křivku můžeme popsat vektorovou parametризací

- např. • $\varphi(t) = (\cos t, \sin t)$ pro $t \in (-\pi, \pi)$ nebo $t \in (0, 4\pi)$
 $\Rightarrow \varphi'(t) = (-\sin t, \cos t) \neq 0 \quad (\forall t \in \mathbb{R})$
- $\varphi(t) = (\cos t^2, \sin t^2)$ $t \in (-\pi, \pi)$
 $\Rightarrow \varphi'(t) = (-2t \sin t^2, 2t \cos t^2) \neq 0 \Leftrightarrow t \neq 0.$

Vždy popisuje φ křivku $\partial \Omega_1(0) \subset \mathbb{R}^2$, v první případě $\vec{\varphi}'(t) \neq 0$ vždy ale φ není podle po intervaly věřit $(0, 2\pi)$.

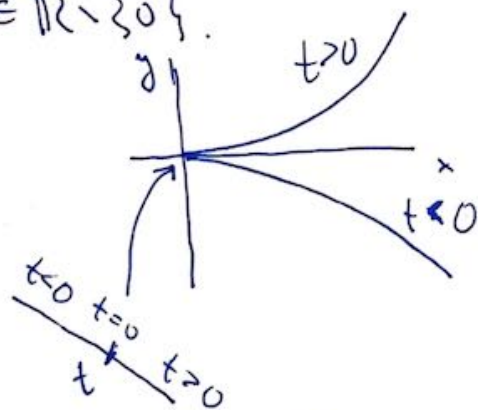
V druhé případě se v $t=0$ mění směr pohybu a pohybují se po křivce nazpětek.

Pror $\vec{\varphi}(t) = (t^2, t^3)$ popisuje křivku vlnu. Všimni:

• $\vec{\varphi}'(t) = (2t, 3t^2) = (0, 0) \Rightarrow \vec{\varphi}'(t) \neq 0$ pro $t \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$.

• $x = t^2, y = t^3$ a $t > 0$ $y = x^{3/2}$

$x = t^2, y = t^3$ a $t < 0$ $y = -x^{3/2}$



Q: • Nemí jasně, ada takto definované integrály netáhní na parametrizaci - to by byl netádní efekt.

• Je třeba ověřovat podmínku $\vec{\varphi}'(t) \neq 0$ a pokračovat, aby φ bylo na (a, b) pořádkem (jinak musel počítat více náhodně 'oběhnout').

► Je-li $k=2$ množina plošným integrálem, neboť 2-rozměrné objemy v \mathbb{R}^d (speciálně v \mathbb{R}^3 , $k=d=3$) jsou plochy.

Motivováni popisem kulové a válcové plochy (sférické a cylindrické souřadnice) a důležitá ohledně křivky definujeme

Jednoduchou plochu φ jako pořádkem obrazem intervalu $(a, b) \times (\alpha, \beta) \subset \mathbb{R}^2$ Ω na oboru $\varphi(\Omega)$ takové, že $D\varphi$ existuje $\forall (u, v) \in \Omega$

a $D\varphi = \begin{pmatrix} \frac{\partial \varphi_1}{\partial u} & \frac{\partial \varphi_2}{\partial u} & \frac{\partial \varphi_3}{\partial u} \\ \frac{\partial \varphi_1}{\partial v} & \frac{\partial \varphi_2}{\partial v} & \frac{\partial \varphi_3}{\partial v} \end{pmatrix}$ má v Ω hodnotu 2

Př. $\varphi_1: (\rho, \alpha) \mapsto (\rho \cos \alpha, \rho \sin \alpha, \sqrt{1-\rho^2})$ kde $\rho \in (0, 1), \alpha \in (0, 2\pi)$
 $\varphi_2: (\psi, \varphi) \mapsto (\cos \psi \sin \varphi, \sin \psi \sin \varphi, \cos \varphi)$ kde $\psi \in (0, 2\pi)$
 $\varphi \in (0, \frac{\pi}{2})$

popisují severní polokouli.

Máme tedy 2 různé parametrizace (φ_1 resp. φ_2) stejné jednoduché plochy v \mathbb{R}^3 .

Opet použijeme dva druhy plošných integrálů:

[1] PLOŠNÝ
INTEGRÁL
1. DRUHU

značij $\int_{\langle \varphi(S) \rangle} f \, dS$

kde f je skalár

význam: $f=1$

• obsah plochy $\langle \varphi(S) \rangle$

$f=\rho$

• hmotnost plochy

[2] PLOŠNÝ
INTEGRÁL
2. DRUHU

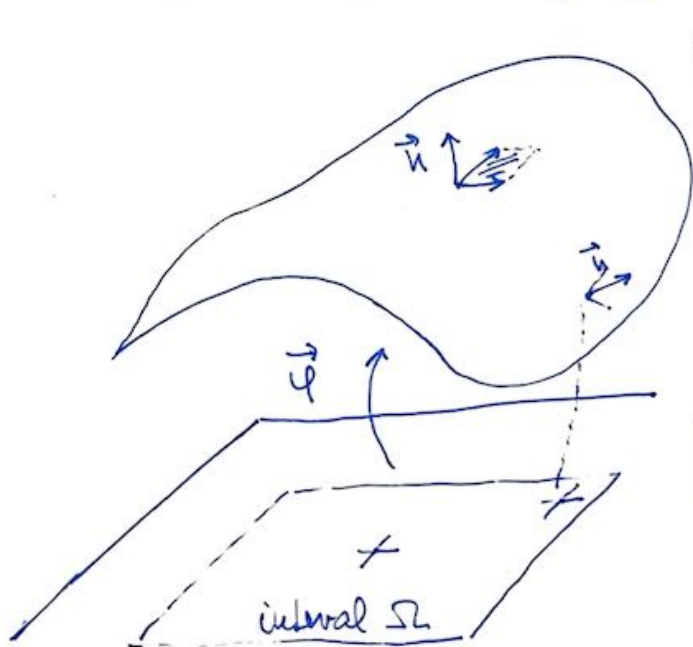
značij $\int_{\langle \varphi(S) \rangle} \vec{f} \cdot \vec{dS}$

kde \vec{f} je vektorové pole z $\mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d$

"
 $\int_{\langle \varphi(S) \rangle} \vec{f} \cdot \vec{n} \, dS$

význam: tož veličiny \vec{f} (např. křivka, i-li \vec{f} křivky tož) přes plochu $\langle \varphi(S) \rangle$

Otázka: Jak plošné integrály počítat?



tečna' m'nožiny je určena

v daném bodě vektor

$$\frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial u} = \left(\frac{\partial \varphi_1}{\partial u}, \frac{\partial \varphi_2}{\partial u}, \frac{\partial \varphi_3}{\partial u} \right)$$

$$a \quad \frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial v} = \left(\frac{\partial \varphi_1}{\partial v}, \frac{\partial \varphi_2}{\partial v}, \frac{\partial \varphi_3}{\partial v} \right)$$

\mathbb{R}^2 Normálový vektor \vec{n} je pak dán (až na násobek) jako vektor korek

$$\frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial v}$$

tedy: $\vec{n} = \frac{\left(\frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial v} \right)}{\left| \frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial v} \right|}$

"Motivace":
 $\int_{\langle \varphi(S) \rangle} dS = \int_{\Omega} \sqrt{1 + |\nabla \varphi|^2} = \int_{\Omega} du dv$

du dv

OBSSAH PLOCHY

Parametrizace v případě, kdy plocha je dána jako graf fee

$\vec{\varphi}: \begin{matrix} \mathbb{R}^2 \\ (u,v) \end{matrix} \mapsto \begin{matrix} \mathbb{R}^3 \\ (u,v,z(u,v)) \end{matrix} \Rightarrow \frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial v} = \left(1, 0, \frac{\partial z}{\partial u} \right) \times \left(0, 1, \frac{\partial z}{\partial v} \right) = \left(-\frac{\partial z}{\partial u}, -\frac{\partial z}{\partial v}, 1 \right)$

Tedy

1. druhu $\int_{\langle \varphi(\Omega) \rangle} f dS = \int_{\Omega} f(\vec{\varphi}(u,v)) \left| \frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial v} \right|_2 du dv$

2. druhu $\int_{\langle \varphi(\Omega) \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{S} = \int_{\langle \varphi(\Omega) \rangle} \vec{f} \cdot \vec{n} dS = \int_{\Omega} \vec{f}(\vec{\varphi}(u,v)) \cdot \left(\frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{\varphi}}{\partial v} \right) du dv$

OTÁZKA: Jak bychom počítali 3-plechy v \mathbb{R}^4 ?

► Existují, a to i v dimenzi 3, vědomě vět a vztahů, které spojují objemové, plošné a zvláště integrály:

- Věta o potenciálu,
- Greenova věta,
- Gaussova nebo Gauss-Ostrogradského věta,
- Stokesova věta,

Které jsou obecnějšími 1-rozměrného Newtonova vztahu

(□) $\int_a^b F'(x) dx = F(b) - F(a)$

Věta o potenciálu souvisí s zvláště integrálem 2. druhu a je úzce spjána s (□) a s existencí potenciálu u k vektorovému poli \vec{f} . To lze říci:

$$\begin{aligned} \int_{\langle \varphi \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s} &= \int_a^b \nabla U(\vec{\varphi}(t)) \cdot \vec{\varphi}'(t) dt \\ &= \int_a^b \frac{d}{dt} U(\vec{\varphi}(t)) dt \\ &= U(\vec{\varphi}(b)) - U(\vec{\varphi}(a)). \end{aligned}$$

Greenova věta se týká $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ a její hranice $\partial\Omega$, která tvoří jednoduchou uzavřenou křivku v \mathbb{R}^2 .

tj: $\varphi: (a,b) \rightarrow \mathbb{R}^2$ $\varphi(a) = \varphi(b)$
 $\varphi'(t) \neq 0 \quad \forall t \in (a,b)$

Pak $\int_{\partial\Omega} \vec{f} \cdot \vec{dS} = \int_{\Omega} \underbrace{\left(\frac{\partial f_2}{\partial x} - \frac{\partial f_1}{\partial y} \right)}_{\text{curl } \vec{f}} dx dy$
 integrál 2. druhu ve dvou dimenzích je stabilní

Stokesova věta

se týká plody $G \subset \mathbb{R}^3$ a její hranice ∂G , která vytváří uzavřenou křivku v \mathbb{R}^3

Platí:

$$\int_{\partial G} \vec{F} \cdot \vec{dS} = \int_G \underbrace{\text{curl } \vec{F}}_{\text{vektor}} \cdot \vec{dS}$$

" $\int_{\partial G} \vec{F} \cdot \vec{t} ds$ " $\int_G \text{curl } \vec{F} \cdot \vec{n} dS$

Gaussova věta

se týká $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ a její hranice $\partial\Omega$, která představuje plochu v \mathbb{R}^3 . Typický příklad je $\Omega = B_1(0) \subset \mathbb{R}^3$ a $\partial\Omega = \partial B_1(0)$.

Platí:

$$\int_{\partial\Omega} \vec{F} \cdot \vec{dS} = \int_{\Omega} \text{div } \vec{F} dx dy dz$$

neboli

$$\int_{\Omega} \text{div } \vec{F} dx dy dz = \int_{\partial\Omega} \vec{F} \cdot \vec{n} dS$$

Otázka: Dají se všechny tyto věty / formule nahradnout jako důsledky jediného vorce? Aw. $\int_{\partial\Omega} F = \int_{\Omega} dF$

v jádro diferenciálních forem.

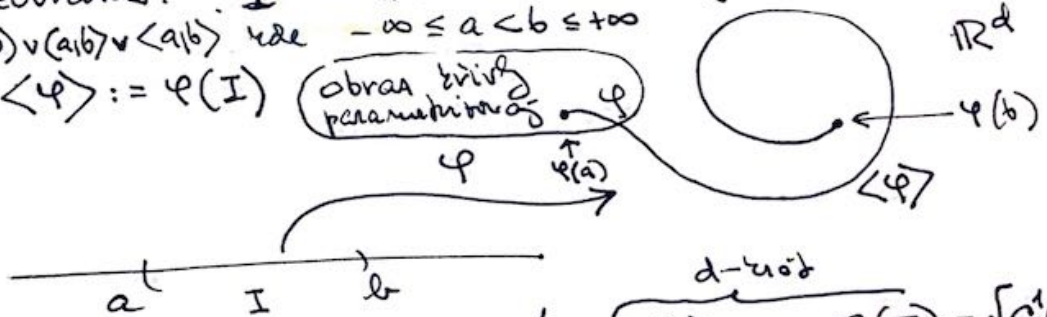
Křivkový a plošný integrál - část 2

V této přednášce si nejprve uvedeme definice různých typů křivek. Pro regulární po částech C^1 -křivky pak Adefiniujeme (zopakuje) definice křivkový integrálu 1. a 2. druhu, spočítáme dva příklady a zformulujeme a doložíme tvrzení o uvažování křivky integrálu na volbě parametrizace (modulo směru a křivkový integrál 2. druhu). Na závěr zformulujeme a doložíme tzv. větu o potenciálu.

Křivky v \mathbb{R}^d

Zavedení a vyjádření různých pojmů.

- Křivka: zobrazení. $I \in \mathbb{R}$ do \mathbb{R}^d , tj. $\varphi: I \rightarrow \mathbb{R}^d$
 $I = (a,b) \cup \langle a,b \rangle \cup (a,b) \cup \langle a,b \rangle$ kde $-\infty \leq a < b \leq +\infty$
 $\langle \varphi \rangle := \varphi(I)$ obraz křivky parametrizace φ



C^1 -křivka
 ↑
 Křivka třídy C^1

$\varphi: I \rightarrow \mathbb{R}^d$ tak, že $\varphi' \in C(I) \times \dots \times C(I) = [C^1(I)]^d$
 přičemž máme na mysli jedno komponent derivace
existenci
 pokud krajní body I do I patří.

- Po částech C^1 -křivka: $\varphi: I \rightarrow \mathbb{R}^d$ takové, že existují KONKRETNĚ $\{I_j\}_{j=1}^m$ tak, že $I = \bigcup_{j=1}^m I_j$ přičemž vnitřní I_j jsou navzájem disjunkční a sousední intervaly obsahují společný delšíci bod a $\varphi \in [C^1(I)]^d$

(tzn. v krajních bodech I_j existují obě jednostranné derivace) uvnitř intervalů je derivace spojitá)

- Regulární křivka: po částech C^1 -křivka splňující $\varphi'(t) \neq 0$
 $\forall t \in I = \bigcup_{j=1}^m I_j$ (s vyjmutou krajních bode intervalů $I_j, j=1, \dots, m$)

Pro regulární křivky Aadeřimuzina křivkou intervalu. Uvedme si jistě tři užitečné definice křivek:

• Jednoduchá křivka: Spojité křivka (tzn. $\varphi \in C(I)$) tabuval, u

(a) φ^{-1} je spojitá na $\varphi(\langle a, b \rangle)$

(b) Buď φ je monotonní na I nebo $I = \langle a, b \rangle$ a φ je prostor na $\langle a, b \rangle$ i na $\langle a, b \rangle$

↑ položením intervalu

• Uzavřená křivka: $\varphi: \langle a, b \rangle \rightarrow \mathbb{R}^d$ spojitá a $\boxed{\varphi(a) = \varphi(b)}$

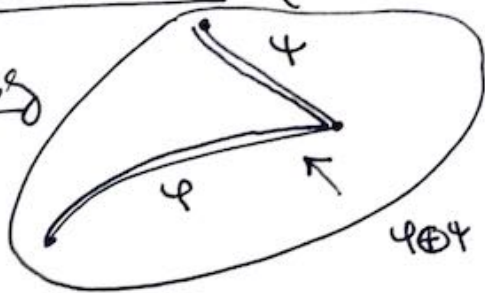
• Jordanova křivka: jednoduchá uzavřená křivka

Def. φ, ψ křivky, pak $\varphi \oplus \psi$ je součet křivek (vit obrázek)

např. v definici po částech C^1 -křivky

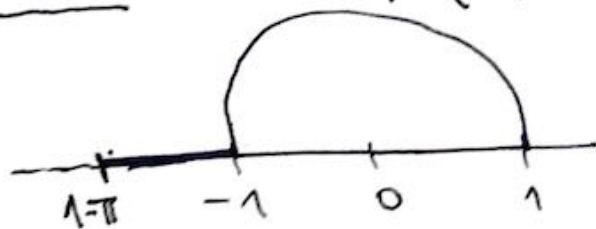
káme $\varphi = \bigoplus_{j=1}^n \varphi_j$, kde

$\varphi_j := \varphi|_{I_j}$



• Je-li $\varphi: \langle a, b \rangle \rightarrow \mathbb{R}^d$, pak $\ominus \varphi: \langle -b, -a \rangle \rightarrow \mathbb{R}^d$
 dané jedykem $\ominus \varphi(t) = \varphi(-t)$ $\forall t \in \langle -b, -a \rangle$
 je křivka opačná k φ .

Příklad Uvaž \textcircled{i} $\varphi: \langle -\pi, \pi \rangle \rightarrow \mathbb{R}^2$ def. $\varphi(t) = \begin{cases} (t+1, 0) & t \in \langle -\pi, 0 \rangle \\ (\cos t, \sin t) & t \in \langle 0, \pi \rangle \end{cases}$



Vlastnosti φ : • φ je regulární, neboť φ je spojitá na $\langle -\pi, \pi \rangle$.

• φ je regulární, neboť $\varphi'(t) = \begin{cases} (1, 0) & \text{na } \langle -\pi, 0 \rangle \\ (-\sin t, \cos t) & \text{na } \langle 0, \pi \rangle \end{cases}$

• $\varphi'(t)$ je nikdy vektor, a $t=0$ tečný vektor (jednotkový) na $\langle -\pi, 0 \rangle \cup \langle 0, \pi \rangle$ | nezvratný

• φ je regulární

a $t=0$ existují derivace prava/leva

- φ je prvoká: $t_1 \neq t_2 \Rightarrow \varphi(t_1) \neq \varphi(t_2)$ na $\varphi((-\pi, \pi))$
- φ NEVÍ JEDNODUCHÁ, neboť φ^{-1} není spojité/nr orelí $(-1, 0)$ klesá patří do $\varphi((-\pi, \pi))$ (pro $t = -2$).
 $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \quad |\varphi(t_1) - \varphi(t_2)| < \delta \Rightarrow |t_1 - t_2| < \varepsilon$
 ale nr orelí $(-1, 0)$ klesá body tak, že $|t_1 - t_2| > 1$

(ii) Def. $\varphi: (-2, \pi) \rightarrow \mathbb{R}^2$ předpisem $\varphi(t) = \begin{cases} (t+1, 0) & t \in (-2, 0) \\ (\cos t, \sin t) & t \in (0, \pi) \end{cases}$

Pro φ udá nejvíce vlastnosti: jako φ a navíc φ je jednoduchá neboť na $(-2, \pi)$ je φ prvoká, na $(-2, \pi)$ je φ také prvoká a φ^{-1} je spojité na $\varphi((-\pi, \pi))$, neboť nepřijímá bod $(-1, 0)$ do svého obrazu (nepadá).

Navíc φ je utváření a tedy φ je Jordanova.

Def Bnd $\varphi: (a, b) \rightarrow \mathbb{R}^d$ regulární křivka. Pak definujeme pro $f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ říd integrál vpravo šest šest.

$$\int_{\langle \varphi \rangle} f ds = \int_a^b f(\varphi(t)) |\varphi'(t)| dt = \sum_{j=1}^n \int_{a_j}^{b_j} f(\varphi(t)) |\varphi'(t)| dt$$

KŘIVKOVÝ
INTEGRÁL
1. DRUHU

$$\int_{\langle \varphi \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_{\langle \varphi \rangle} f_1 dx_1 + f_2 dx_2 + \dots + f_d dx_d$$

$$\stackrel{\text{def.}}{=} \int_a^b \vec{f} \cdot \vec{T} ds$$

$$= \int_a^b \vec{f}(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t) dt$$

KŘIVKOVÝ
INTEGRÁL
2. DRUHU

říd integrál
vpravo existuje
(jako Lebesgueův, Riemann
& Newtonův)

Nyní prozkoumáme závislost výrazů integrálu na směru orientace dané parametrizace

• **Křivky 2. druhu**

$$\int_{\langle \ominus \varphi \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s} \stackrel{ds}{=} \int_{-\beta}^{-\alpha} \vec{f}(\ominus \varphi(t)) \cdot \underbrace{(\ominus \varphi)'(t)}_{\frac{d}{dt}(\ominus \varphi)(t)} dt$$

definice opačné křivky

$$= \int_{-\beta}^{-\alpha} \vec{f}(\varphi(-t)) \cdot \frac{d}{dt}(\varphi)(-t) dt$$

reversní pravidlo

$$= - \int_{-\beta}^{-\alpha} \vec{f}(\varphi(-t)) \cdot \frac{d\varphi}{d(-t)}(-t) dt$$

substituce

$$\stackrel{\sigma = -t}{=} \int_{\beta}^{\alpha} \vec{f}(\varphi(\sigma)) \varphi'(\sigma) d\sigma$$

zaměníme mezi v integrálu

$$= - \int_{\alpha}^{\beta} \vec{f}(\varphi(\sigma)) \varphi'(\sigma) d\sigma$$

$$= - \int_{\langle \varphi \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$

• **Křivkový integrál I. druhu**

$$\int_{\langle \ominus \varphi \rangle} f ds = \int_{\langle \varphi \rangle} f ds$$

Příklad (1) $\int_{\langle \varphi \rangle} (x^2 + y) ds$ kde $\varphi(t) = (1-t, 1+t)$ $t \in [0, 1]$

Řešení Ide o integrál 1. druhu. Křivka je C^1 -křivka, $\varphi'(t) = (-1, 1)$ a je normová na $(0, 1)$. Tedy φ je regulární křivka. Nanič

$$|\varphi'(t)| = \sqrt{(\varphi_1'(t))^2 + (\varphi_2'(t))^2} = \sqrt{2}. \quad \text{Dle definice}$$

$$\int_{\langle \varphi \rangle} (x^2 + y) ds = \int_0^1 ((1-t)^2 + (1+t)) \sqrt{2} dt =$$

$$= \sqrt{2} \int_0^1 (2 - t + t^2) dt = \sqrt{2} \left[2t - \frac{t^2}{2} + \frac{t^3}{3} \right]_0^1 = \frac{11\sqrt{2}}{6}$$

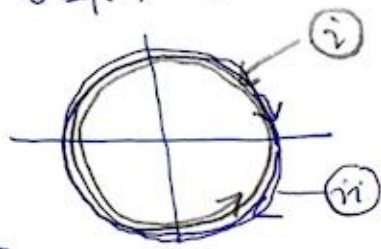
(2) $\int_{\langle \varphi \rangle} x dx - y dy = \int_{\langle \varphi \rangle} (x, -y) \cdot \underbrace{(dx, dy)}_{\frac{ds}{dt}} ds$ ← Integrál II. druhu
 kde $\varphi(t) = (\cos t, \sin t)$ $t \in (0, \pi)$

$$= \int_0^\pi (\cos t, -\sin t) \cdot (-\sin t, \cos t) dt$$

$$= -2 \int_0^\pi \cos t \sin t dt = \left\{ \begin{array}{l} \left[\frac{\cos 2t}{2} \right]_0^\pi \\ \left[\frac{\cos^2 t}{2} \right]_0^\pi \end{array} \right\} = \underline{\underline{0}}$$

(3) $I = \int_{\langle \varphi \rangle} x dy - y dx = \int_{\langle \varphi \rangle} (-y, x) \cdot (dx, dy)$ $\{z \in \mathbb{R}^2; |z|=1\}$
 kde $\varphi(t) = \begin{cases} \text{(i)} & (0, 2\pi) \xrightarrow{\text{na}} \partial B_1(0) : t \mapsto (\cos t, \sin t) \\ \text{(ii)} & (0, 2\pi) \xrightarrow{\text{na}} \partial B_1(0) : t \mapsto (\cos t, -\sin t) \end{cases}$

jeu regulární křivky $\varphi(t) = (-\sin t, \pm \cos t) \neq 0 \quad \forall t \in \mathbb{R}$



(i) $I = \int_0^{2\pi} (-\sin t, \cos t) \cdot (-\sin t, \cos t) dt = 2\pi$

(ii) $I = \int_0^{2\pi} (+\sin t, \cos t) \cdot (-\sin t, -\cos t) dt = - \int_0^{2\pi} dt = \underline{\underline{-2\pi}}$

Poznámky $\frac{1}{2\pi} I = k$ udává počet obětů: je-li $k \in \mathbb{N}$ pak při oběhu proti směru hodinových ručiček
 (uhod měr) hodiny je počet
 je-li $k \in \mathbb{Z}_-$ pak při oběhu po směru hodinových ručiček
 (uhod měr) hodiny je počet

Věta o potenciálu Bude $\Omega \subset \mathbb{R}^d$ otevřená a $\vec{f}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^d$ spojitá
 taková, že

$\exists u: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ tak, že

$\vec{f} = \nabla u$ v Ω \vec{f} má v Ω potenciál

Pak pro \forall regulární křivku φ takovou, že $\langle \varphi \rangle \subset \Omega$:

$$\int_{\langle \varphi \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s} = U(\varphi(b)) - U(\varphi(a))$$

(Dě) Děle definice

$$\int_{\langle \varphi \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_a^b \vec{f}(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t) dt$$

definice •

$$\int_a^b \sum_{i=1}^d f_i(\varphi(t)) \varphi_i'(t) dt$$

$\exists u$

$$\int_a^b \sum_{i=1}^d \frac{\partial u}{\partial y_i}(\varphi(t)) \varphi_i'(t) dt$$

řetězové pravidlo

$$= \int_a^b \frac{d}{dt} U(\varphi(t)) dt$$

Newtonův vzorec

$$= U(\varphi(b)) - U(\varphi(a)).$$



Důležité! Za předpokladů Věty o potenciálu, pro φ uzavřenou

platí:

$$\int_{\langle \varphi \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s} = 0.$$

Dotázka: Kdy \exists danému vektorovému poli \vec{f} existuje potenciál U ?

George Green

Tvrzení 1 (Nutná podmínka existence potenciálu)

Bud' $\vec{f} \in [C^1(\Omega)]^d$ a necht' Ω je potenciál f , tzn. $f_i = \frac{\partial u}{\partial x_i}$

Pak (nutně): $i \neq j, i, j = 1, \dots, d$

(*) $\frac{\partial f_i}{\partial x_j} = \frac{\partial f_j}{\partial x_i} \Leftrightarrow \frac{\partial f_i}{\partial x_j} - \frac{\partial f_j}{\partial x_i} = 0 \Leftrightarrow \text{curl } \vec{f} = 0$

(d=2) $\frac{\partial f_2}{\partial x_1} - \frac{\partial f_1}{\partial x_2}$

(d=3) $(\frac{\partial f_2}{\partial x_3} - \frac{\partial f_3}{\partial x_2}, \frac{\partial f_3}{\partial x_1} - \frac{\partial f_1}{\partial x_3}, \frac{\partial f_1}{\partial x_2} - \frac{\partial f_2}{\partial x_1})$

(Dě) Pokud $\vec{f} \in [C^1(\Omega)]^d = \underbrace{C^1(\Omega) \times \dots \times C^1(\Omega)}_{d\text{-krát}}$ a $\vec{f} = \nabla u$

tak $u \in C^2(\Omega)$. Ne pak

$\frac{\partial f_i}{\partial x_j} = \frac{\partial^2 u}{\partial x_j \partial x_i} = \frac{\partial^2 u}{\partial x_i \partial x_j} = \frac{\partial f_j}{\partial x_i}$, což jme chlebi dostatek.



Ukažte se, ů podmínka (*) je v mnoha případech postačující.

Tvrzení 2 Je-li $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ otevřená a jednoduše souvislá (tzn. řeť Jordánova křivka $\varphi \cap \langle \varphi \rangle \subset \Omega$ lze do' pozít' stáhnout v Ω do bodu.) a pokud $\vec{f} \in [C^1(\Omega)]^2$ splňuje $\text{curl } \vec{f} = 0$ v Ω , pak f má v Ω potenciál.

Tvrzení 3 Je-li $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ otevřená, souvislá (s každ' 2 body $p, q \in \Omega$ tam patř. úsečka, která je spojitá) a pokud $f \in [C^1(\Omega)]^3$ splňuje $\text{curl } \vec{f} = 0$ v Ω , pak má f v Ω potenciál.

Příklad (který ukazuje, že podmínka $\text{curl } \vec{f} = 0$ nemusí vždy stačit na existenci potenciálu)

Podívejme se na $\vec{f}(x,y) := \left(\frac{-y}{x^2+y^2}, \frac{x}{x^2+y^2} \right)$ definované v $\mathbb{R}^2 - \{(0,0)\}$

Podívejme se na $\frac{\partial f_1}{\partial y} = \frac{-x^2y^2 + 2y^2}{(x^2+y^2)^2}$ a $\frac{\partial f_2}{\partial x} = \frac{x^2y^2 - 2x^2}{(x^2+y^2)^2}$ (s úsměvkou)

Ale \vec{f} není potenciál.

Když existoval u tak, aby $\vec{f} = \nabla u$, pak dle věty o potenciálu

$\int_{\langle \varphi \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s} = 0$ pro $\varphi(t) = (\cos t, \sin t)$ $t \in (0, 2\pi)$
 (uzavřená, C^∞ -vlna) regulární

Ale $\int_{\langle \varphi \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_0^{2\pi} \underbrace{(-\sin t, \cos t)}_{(\vec{f} \circ \varphi)(t)} \cdot (-\sin t, \cos t) dt = 2\pi$ ⚡

PLOŠNÝ INTEGRÁL

Def. Řekneme, že $S \subset \mathbb{R}^3$ je regulární plocha

$\stackrel{\text{d.s.}}{=} \Rightarrow$ existuje $\varphi: \underbrace{(a,b) \times (\alpha, \beta)}_{I \subset \mathbb{R}^2} \rightarrow \mathbb{R}^3$ tak, že

• $\varphi(I) = S$

• $\varphi \in C^1(I)$

• φ je prosté

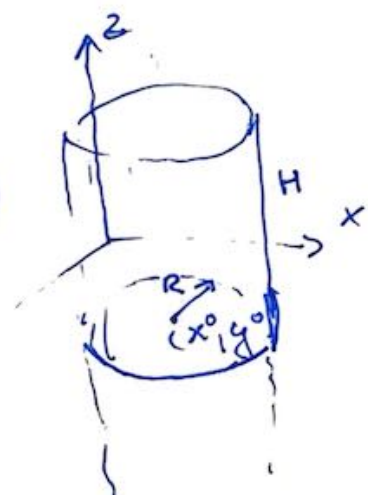
• $D\varphi = \begin{pmatrix} \frac{\partial \varphi_1}{\partial x}, \frac{\partial \varphi_1}{\partial y}, \frac{\partial \varphi_1}{\partial z} \\ \frac{\partial \varphi_2}{\partial x}, \frac{\partial \varphi_2}{\partial y}, \frac{\partial \varphi_2}{\partial z} \end{pmatrix}$ má hodnost 2

$D\varphi(x,y) = \begin{pmatrix} \vec{t}(x,y) \\ \vec{r}(x,y) \end{pmatrix}$

Příklad

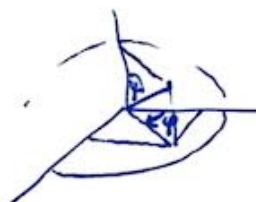
• Cylindrické souřadnice (pro's válcové plochy)

$\varphi: \begin{matrix} x = x^0 + R \cos \varphi \\ y = y^0 + R \sin \varphi \\ z = z \end{matrix} : \underbrace{(0, 2\pi)}_{\varphi} \times \underbrace{(0, H)}_{z} \rightarrow \mathbb{R}^3$



- $\varphi_1: (\varrho, \alpha) \mapsto (\varrho \cos \alpha, \varrho \sin \alpha, \sqrt{1-\varrho^2})$
 $(0,1) \times (0,2\pi)$
- $\varphi_2: (\psi, \varphi) \mapsto (\cos \varphi \sin \psi, \sin \varphi \sin \psi, \cos \psi)$
 $(0, \frac{\pi}{2}) \times (0, 2\pi)$

Máme dvě různé parametrisace stejné plochy.

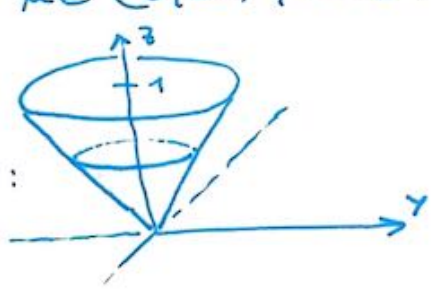


PŘÍKLODY:

Př. 1 Spočítejte obsah kuželové plochy parametrisované

$$\varphi: (u, z) \mapsto (z \cos u, z \sin u, z) \quad \text{ kde } u \in (0, 2\pi), z \in (0, 1)$$

(0, 2\pi) \times (0, 1) \qquad \text{viz obrázek:}



Rěšení: Vektory generující tečnou rovнину:

$$\vec{t} = \frac{\partial \varphi}{\partial u} = (-z \sin u, z \cos u, 0)$$

$$\vec{r} = \frac{\partial \varphi}{\partial z} = (\cos u, \sin u, 1)$$

Tedy Gramova matice má tvar

$$G = \begin{pmatrix} \vec{t} \cdot \vec{t} & \vec{t} \cdot \vec{r} \\ \vec{r} \cdot \vec{t} & \vec{r} \cdot \vec{r} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} z^2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \det G = |\vec{t} \times \vec{r}| = 2z^2$$

$z \in (0, 1)$

Tedy

$$|S| = \int_S dS = \int_0^1 \int_0^{2\pi} \frac{\sqrt{2} z}{\sqrt{\det G}} du dz = \underline{\underline{\sqrt{2}\pi}}$$

Definice Buď $S \subset \mathbb{R}^3$ regulární plocha parametrisovaná parametricky

$$\varphi: I \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 \quad \text{Paž}$$

I. Druha $\int_S f dS \stackrel{\text{def.}}{=} \int_I f(\varphi(u,v)) |\vec{t}(u,v) \times \vec{r}(u,v)| du dv$

kde f má integrál vpravo singly

II. Druha $\int_S \vec{f} \cdot d\vec{S} \stackrel{\text{def.}}{=} \int_S \vec{f} \cdot \vec{n} dS = \int_I \vec{f}(\varphi(u,v)) \cdot (\vec{t}(u,v) \times \vec{r}(u,v)) du dv$

kde \vec{f} má integrál vpravo vektorově

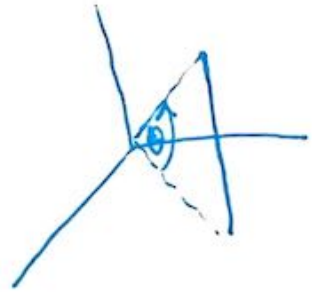
Pi. 2 Spočítajte $I = \int_S x dy dz + y dz dx + z dx dy$ kde S je sféra o polomere 1.

Riešenie
počítame $I = \int_S \vec{F}(x,y,z) \cdot \underbrace{\vec{n}(x,y,z)}_{(\vec{t} \times \vec{r})(x,y,z)} dS$, kde $\vec{F}(x,y,z) = (x, y, z)$

Parametrizácia

$$\begin{cases} x = \cos \theta \cos \varphi \\ y = \cos \theta \sin \varphi \\ z = \sin \theta \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \varphi &\in (0, 2\pi) \\ \theta &\in \left(-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right) \end{aligned}$$



Pak

$$\begin{aligned} \vec{t} &= (-\cos \theta \sin \varphi, \cos \theta \cos \varphi, 0) \\ \vec{r} &= (-\sin \theta \cos \varphi, -\sin \theta \sin \varphi, \cos \theta) \end{aligned}$$

Pak $\vec{t} \times \vec{r} = (\cos^2 \theta \cos \varphi, \cos^2 \theta \sin \varphi, \sin \theta \cos \theta)$

a teda

$$I = \int_0^{2\pi} \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \underbrace{(\cos^3 \theta \cos^2 \varphi + \cos^3 \theta \sin^2 \varphi + \sin^2 \theta \cos \theta)}_{\cos^3 \theta} d\theta d\varphi$$

$$= 2\pi \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \cos \theta d\theta = \underline{\underline{4\pi}}$$

Pi. 3 Obecnější situace: uvažujme plochu danou jako graf funkce $(x,y) \in I \mapsto z(x,y)$. Tato plocha je parametrizována

$$\varphi: (x,y) \mapsto (x, y, z(x,y))$$

Pak obsah plochy:

$$\begin{aligned} \int_S dS &= \int_I |(\vec{t} \times \vec{r})(x,y)| dx dy = \\ &= \int_I \sqrt{1 + |\nabla z|^2} dx dy \end{aligned}$$



... funkcionel plochy

neboli

$$\begin{aligned} \vec{t} &= \left(1, 0, \frac{\partial z}{\partial x}\right) \quad \text{a} \quad \vec{t} \times \vec{r} = \left(-\frac{\partial z}{\partial x}, -\frac{\partial z}{\partial y}, 1\right) \\ \vec{r} &= \left(0, 1, \frac{\partial z}{\partial y}\right) \end{aligned}$$

ex. dáva $|\vec{t} \times \vec{r}| = \sqrt{1 + \left(\frac{\partial z}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial z}{\partial y}\right)^2}$

Nyní se zaměříme na klasifikaci parametrizací ploch. Tuto část lze považovat pro regulární plochy S dimenze k v prostoru \mathbb{R}^d .

Def. Řekneme, že $S \subset \mathbb{R}^d$ je regulární plocha dimenze k $\stackrel{\text{def}}{=} \exists I \subseteq \mathbb{R}^k$ interval $(a_1, b_1) \times \dots \times (a_k, b_k)$ a $\exists \Phi: I \rightarrow \mathbb{R}^d$ tak, že

- Φ je hladké zobrazení ($\Phi \in C^1(I)$ nebo $\Phi \in C^\infty(I)$)

- $\Phi(I) = S$

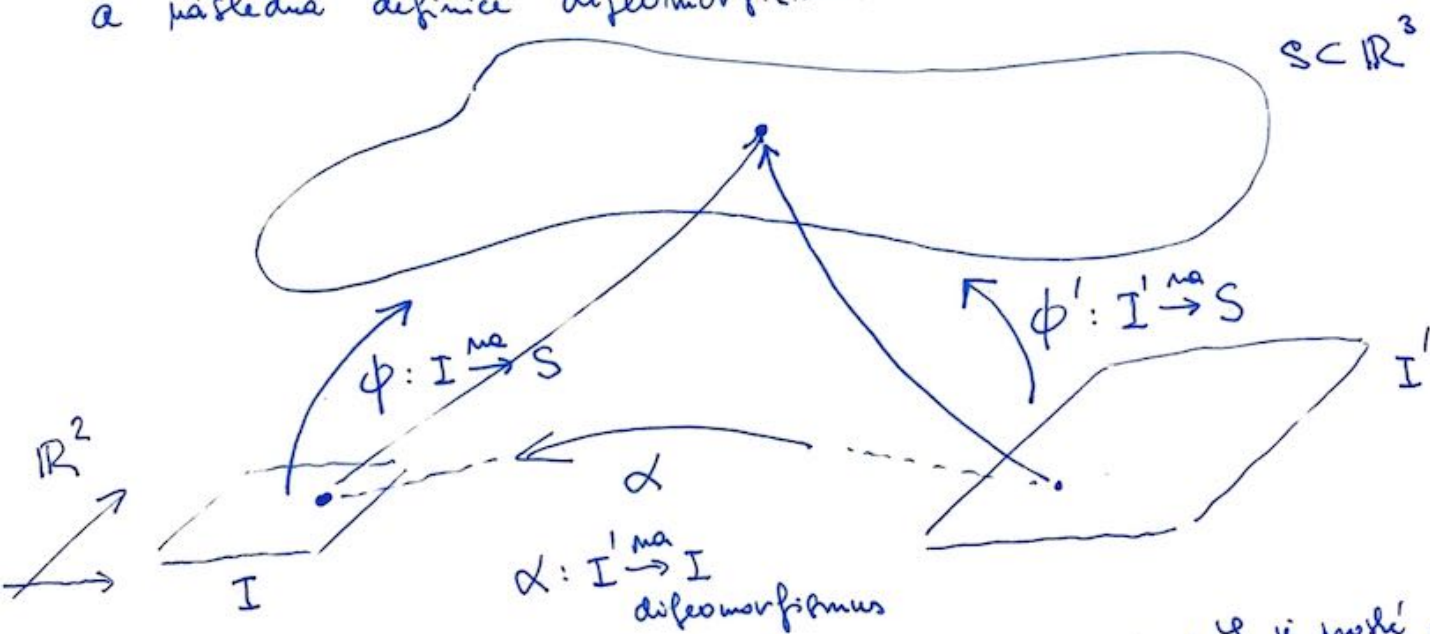
- Φ je prostí

- $\frac{\partial(\phi_1, \dots, \phi_d)}{\partial(u_1, \dots, u_k)}(u) = \begin{pmatrix} \frac{\partial\phi_1}{\partial u_1} & \dots & \frac{\partial\phi_d}{\partial u_1} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial\phi_1}{\partial u_k} & \dots & \frac{\partial\phi_d}{\partial u_k} \end{pmatrix}(u)$

má hodnotu $\neq 0$ v I

matice $(k \times d)$.

Uvažujme dvě regulární parametrizace stejné plochy S , viz obrázek a následná definice diffeomorfismu.



Def. Řekneme, že $\alpha: I' \rightarrow I$ je diffeomorfismus $\stackrel{\text{def}}{=} \begin{cases} \alpha \text{ je prostí na } I' \\ \alpha \text{ zobrazí } I' \text{ NA } I \\ \alpha \text{ je hladké } (C^1) \\ \alpha^{-1} \text{ je hladké } (C^1) \end{cases}$

Def. • Dvě parametrizace ϕ, ϕ' plochy S jsou soulbsně orientované
 $[\phi: I \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^d, \phi': I' \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^d, \phi(I) = S, \phi'(I') = S]$
 $\stackrel{\text{df.}}{=} \exists \alpha: I' \rightarrow I$ diffeomorfismus tak, $\bar{\phi} = \phi \circ \alpha$
 a $\det J_\alpha > 0 \vee I'$

kde $J_\alpha = \frac{\partial(\alpha_1, \dots, \alpha_k)}{\partial(u'_1, \dots, u'_k)}$

• Pokud $\exists \alpha: I' \rightarrow I$ diffeomorfismus tak, $\bar{\phi} = \phi \circ \alpha$ a
 $[\det J_\alpha < 0 \vee I']$, pak ϕ, ϕ' jsou nesoulbsně orientované

Příklad

Pond S jednotkové sféry a ϕ, ϕ' dvě její parametrizace:
 $\phi(t, \theta) = (\cos t \cos \theta, \sin t \cos \theta, \sin \theta) : (0, 2\pi) \times (-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}) \rightarrow \mathbb{S}^2$
 $\phi'(t, \theta) := \phi(\theta, t) = (\cos \theta \cos t, \cos \theta \sin t, \sin \theta) : (-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}) \times (0, 2\pi) \rightarrow \mathbb{S}^2$

Pak $\alpha: I' \rightarrow I : (t, \theta) \mapsto (\theta, t)$

Pak $\phi'(t, \theta) = (\phi \circ \alpha)(t, \theta) = \phi(\alpha(t, \theta)) = \phi(\theta, t)$

a $\det J_\alpha = \det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = -1 \vee I'$

Tedy ϕ, ϕ' jsou nesoulbsně orientované □

Tvrzení

Existují právě dvě třídy ekvivalence parametrizací regulárních ploch dimenze k .

(Dě) Je zřejmé na existenci (transruce) diffeomorfismu zobrazující interval $\vee \mathbb{R}^k$ na interval $\vee \mathbb{R}^k$. Protože $\alpha, \alpha^{-1} \in C^\infty$ (rov. 01) tal $A: \alpha \circ \alpha^{-1} = I \Rightarrow (\det J_\alpha)(\det J_{\alpha^{-1}}) = 1 \Rightarrow \det J_\alpha \neq 0$ mude J . □

Def. • S je orientované plocha $\stackrel{\text{df.}}{=} \bullet S$ je regulární plocha dimenze k
 $\bullet S$ je opatřena jednou třídou ekvivalentních parametrizací

- Jaleželo 2 parametrizace ϕ, ϕ' orientované, pišeme $\phi \sim \phi'$
- Je-li S orientovaná plocha, pak $-S$ nebo $\ominus S$ označuje tužit plochu opatřenou druhou třídou ekvivalentních parametrizací.

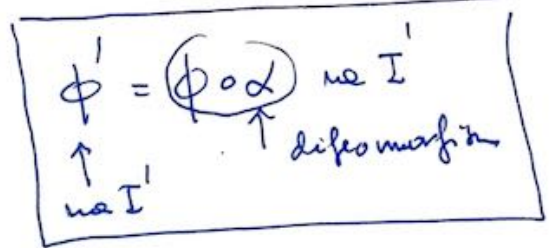
Věta (základní/nerzákladní plošný integrál na parametrizaci)

Jsou-li ϕ a ϕ' (resp. $\phi \neq \phi'$) dvě parametrizace reg. plochy S .

Platí $\int_{\phi(I)=S} \vec{f} \cdot d\vec{S} = \int_{\phi'(I')=S} \vec{f} \cdot d\vec{S}$ (resp. $\int_{\phi(I)=S} \vec{f} \cdot d\vec{S} = - \int_{\phi'(I')=S} \vec{f} \cdot d\vec{S}$)

• $\int_S f dS$ nezávisí na volbě parametrizace.

(Dě) Je zobrazením ϕ na vztahu ϕ, ϕ' a vobrazitel ϕ, ϕ' a α



(2) na místě o substituci.

Ukážeme jen pro křivkový integrál:

$$\begin{aligned} \int_{\langle \phi' \rangle} \vec{f} \cdot d\vec{S} &= \int_{a'}^{b'} \vec{f}(\phi(t')) \cdot \phi'(t') dt' \quad \phi' = \phi \circ \alpha \\ &= \int_{a'}^{b'} \vec{f}(\phi(\alpha(t'))) \cdot \left[\phi(\alpha(t')) \right]' dt' \quad \left[\phi(\alpha(t')) \right]' = \frac{d}{dt'} \\ &= \int_a^b \vec{f}(\phi(\alpha(t'))) \cdot \phi'(\alpha(t')) \alpha'(t') dt' \quad \frac{d}{dt'} \\ &= \int_a^b \vec{f}(\phi(t)) \cdot \phi'(t) dt \end{aligned}$$

substituce
 $t = \alpha(t')$
 je-li α rostoucí
 \downarrow
 $\left[\begin{array}{l} a' = \alpha(a) \\ b' = \alpha(b) \end{array} \right]$

v případě, že α je klesající, pak
 $a' = \alpha(b), b' = \alpha(a)$ a dojde
 k obrácení znaménka u posledního
 integrálu.

$$\begin{aligned} \int_{\langle \phi' \rangle} f dS &= \int_{a'}^{b'} f(\phi(t')) |\phi'(t')| dt' = \int_{a'}^{b'} f(\phi(\alpha(t'))) \left| \frac{d}{dt'} [\phi(\alpha(t'))] \right| dt' \\ &= \int_{a'}^{b'} f(\phi(\alpha(t'))) \left| \frac{d\phi(\alpha(t'))}{dt} \alpha'(t') \right| dt' \\ &= \int_a^b f(\phi(\alpha(t'))) |\phi'(\alpha(t'))| |\alpha'(t')| dt' \stackrel{\text{substituce}}{=} \int_a^b f(\phi(t)) |\phi'(t)| dt \\ &= \int_{\langle \phi \rangle} f dS. \quad \square \end{aligned}$$

Nyní si uvedeme tři tvrzení, která zobecňují Newtonův vzoreček

$$\int_a^b f'(x) dx = F(b) - F(a)$$

integrál z derivace = hodnota funkce na hranici
 přes "objem"

\mathbb{R}^2

body interval
 čivka 2d-množina

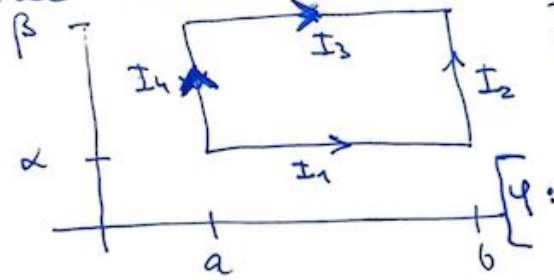
řeší větu o potenciálu

už Greenova věta

Tvrzení (Greenova věta) Podm. $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ (množina) tak, u $\partial\Omega$ je regulární
 křivka. Pak, pro $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$\int_{\Omega} \text{curl } \vec{f} \, dx dy = \int_{\partial\Omega} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$

Proč vzoreček určitě?



uvážíme speciálně

$\Omega = (a,b) \times (\alpha,\beta)$, viz obrázek

Čára $\partial\Omega$ jím parametrisovaný takto:

- $I_1: s \in (a,b) \mapsto (s,\alpha) \Rightarrow \psi'(s) = (1,0)$
- $I_2: s \in (\alpha,\beta) \mapsto (b,s) \Rightarrow \psi'(s) = (0,1)$
- $I_3: s \in (a,b) \mapsto (s,\beta) \Rightarrow \psi'(s) = (-1,0)$
- $I_4: s \in (\alpha,\beta) \mapsto (a,s) \Rightarrow \psi'(s) = (0,-1)$

Pak

$$\begin{aligned} \int_{\partial\Omega} \vec{f} \cdot d\vec{s} &= \int_{I_1+I_2-I_3-I_4} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_{I_1} \dots + \int_{I_2} \dots - \int_{I_3} \dots - \int_{I_4} \dots = \\ &= \int_a^b f_1(s,\alpha) ds + \int_{\alpha}^{\beta} f_2(b,s) ds - \int_a^b f_1(s,\beta) ds - \int_{\alpha}^{\beta} f_2(a,s) ds \\ &= - \int_a^b [f_1(s,\beta) - f_1(s,\alpha)] ds + \int_{\alpha}^{\beta} [f_2(b,s) - f_2(a,s)] ds \\ &= \int_{\alpha}^{\beta} \int_a^b \frac{\partial f_2}{\partial x_1}(x,s) dx ds - \int_a^b \int_{\alpha}^{\beta} \frac{\partial f_1}{\partial x_2}(s,x) dx ds \\ &= \int_{\Omega} \left(\frac{\partial f_2}{\partial x_1} - \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \right)(x,y) dx dy = \int_{\Omega} (\text{curl } \vec{f})(x,y) dx dy. \end{aligned}$$



\mathbb{R}^3

bodů - křivky - plochy - množiny
Věta o potenciálu Gaussova věta

Tvrzení (Stokesova věta) Proti $G \subset \mathbb{R}^3$ ^{regulární} plocha dimenze 2 s
hranicí ∂G , která tvoří regulární křivku v \mathbb{R}^3 . Pak pro
 $\vec{F}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$

$$\int_{\partial G} \vec{F} \cdot d\vec{s} = \int_G \text{curl } \vec{F} \cdot d\vec{S}$$

[křivka] 2. druhu [plošný integrál 2. druhu]

Proč uvést? Speciální případy, kdy G je obdélník v
roviněch (x,y) , (x,z) a (y,z) vede ke Greenovu větu.
v "2D".

Tvrzení (Gaussova věta) Proti $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ omezení a její hranice
 $\partial\Omega$ mají regulární plochu.

Pak pro $\vec{F}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ platí

$$\int_{\partial\Omega} \vec{F} \cdot \vec{n} dS = \int_{\partial\Omega} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \int_{\Omega} \text{div } \vec{F} dx dy dz$$

Proč uvést? Newtonův vztah pro tělesa



Otatá ① Dají se vztahy (Věta o potenciálu, Green, Stokes, Gauss)
motivovat jako důsledky jedné formule a zobecnit
do více dimenzí

② Jak zobecnit plošný integrál II. druhu do více dimenzí?
Pro plošný integrál I. druhu a $S \subset \mathbb{R}^d$ regulární plochu dimenze k
máme

$$\int_S f dS = \int_I f(\varphi(u)) \sqrt{\det G(u)} du$$
$$u = (u_1, \dots, u_k)$$
$$G(u) = \begin{pmatrix} \frac{\partial \varphi_1}{\partial u_1} & \dots & \frac{\partial \varphi_d}{\partial u_1} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial \varphi_1}{\partial u_k} & \dots & \frac{\partial \varphi_d}{\partial u_k} \end{pmatrix}$$

Diležitě důležitý Gaussov vztah

① $\vec{F} = (0, \dots, 0, \underset{\substack{\uparrow \\ i\text{-tá složka}}}{g}, 0, \dots, 0) \Rightarrow \int_{\Omega} \frac{\partial g}{\partial x_i} dx = \int_{\partial\Omega} g n_i dS$, kde $n_i \dots i\text{-tá složka vektoru normály } \vec{n}$.

Speciálně pro $g = uv$

Integrace
per-partes
pro funkce
více
proměnných

$$\int_{\Omega} \frac{\partial u}{\partial x_i} \cdot v dx = \int_{\partial\Omega} u v n_i dS - \int_{\Omega} u \frac{\partial v}{\partial x_i} dx$$

$u, v: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$

② $\int_{\Omega} \Delta u dx = \int_{\Omega} \operatorname{div}(\underbrace{\nabla u}_{\vec{F}}) dx = \int_{\partial\Omega} \nabla u \cdot \vec{n} dS = \int_{\partial\Omega} \frac{\partial u}{\partial n} dS$

↑
Gauss

Zobecnění (jiná forma integrace per-partes)

$$\int_{\Omega} \Delta u \cdot v dx = \int_{\Omega} \operatorname{div}(\nabla u) v dx = \int_{\Omega} \operatorname{div}(v \nabla u) - \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v dx$$

$$\stackrel{\text{Gauss}}{=} \int_{\partial\Omega} v \nabla u \cdot \vec{n} dS - \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v dx$$

$$= \int_{\partial\Omega} v \frac{\partial u}{\partial n} dS - \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v dx$$

Aplikační Metoda Euler-Lagrangeovy ponice odpovídající funkcionálu

$$\left[\phi[u] = \frac{1}{2} \int_{\Omega} |\nabla u|^2 dx - \int_{\Omega} f u dx - \int_{\partial\Omega} g u dS \right]$$

↓
kde $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$, $g: \partial\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ jsou dané fce.
Dirichletův integrál