

Sats:

Om fältet \vec{F} är konservativt i ett område D ,
och \vec{F} har kontinuerliga derivator, så är $\text{rot } \vec{F} = \vec{0}$.

Exempel:

Låt $\vec{F} = \left(-\frac{z}{x^2+z^2}, 0, \frac{x}{x^2+z^2} \right)$ och bestäm $\text{rot } \vec{F}$.

Lösning:

$$\text{rot } \vec{F} = \nabla \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ -\frac{z}{x^2+z^2} & 0 & \frac{x}{x^2+z^2} \end{vmatrix} =$$

$$\left(\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{x}{x^2+z^2} \right), -\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{x}{x^2+z^2} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(-\frac{z}{x^2+z^2} \right), \frac{\partial}{\partial y} \frac{z}{x^2+z^2} \right) =$$

$$\left(0, -\frac{(x^2+z^2)-2x^2}{(x^2+z^2)^2} - \frac{(x^2+z^2)-2z^2}{(x^2+z^2)^2}, 0 \right) = (0, 0, 0).$$

Exempel:

Bestäm $\text{rot } \vec{F}$ då $\vec{F}(x, y, z) = (y-z, z-x, x-y)$.

Lösning:

$$\text{rot } \vec{F} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ y-z & z-x & x-y \end{vmatrix} = (-1-1, -1-1, -1-1) = (-2, -2, -2).$$

Definition (enkelt sammanhängande):

$\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$ är inte enkelt sammanhängande.

$\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ är enkelt sammanhängande.

$\mathbb{R}^3 \setminus \{x=0\}$ är inte enkelt sammanhängande.

$\mathbb{R}^3 \setminus \{x^2+y^2+z^2 \leq 1\}$ är enkelt sammanhängande.

Detta beror på att vi i rummet kan gå "runt" den uteslutna punkten/kroppen genom att röra oss i något annat led, vilket vi inte kan i planet. Observera dock att man inte kan gå "runt" något som är oändligt långt, så rummet minus x-axeln (den tredje raden ovan) är inte enkelt sammanhängande.

Sats:

Om $\text{rot } \vec{F} = \vec{0}$ i ett enkelt sammanhängande område D
så är \vec{F} konservativt i D .

Exempel:

Är fältet $\vec{F} = (2x \ln(x^2+y^2+z^2), 2y \ln(x^2+y^2+z^2), 2z \ln(x^2+y^2+z^2))$
konservativt?

Lösning:

$\ln(0)$ är inte definierat, alltså är fältet inte definierat i origo, men överallt annars.

$\mathbb{R}^3 \setminus \{0,0,0\}$ är enkelt sammanhängande, så fältet är konservativt om $\text{rot } \vec{F} = \vec{0}$.

$\text{rot } \vec{F} = \vec{0}$, så fältet är konservativt.

(Att visa att rotationen av F är $(0,0,0)$ ovan lämnas åt läsaren.)

Integraler av masstyp, definition:

Om Γ är en regulär kurva i \mathbb{R}^3 och $f(\vec{r})$ är en funktion
av typ $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, styckvis kontinuerlig på Γ , så är

$$\int_{\Gamma} f(\vec{r}) ds = \int_a^b f(\vec{r}(t)) |\vec{r}'(t)| dt$$

där $\vec{r}(t)$, $a \leq t \leq b$, är någon inverterbar parametrisering av Γ .

Ytintegraler av masstyp, definition:

Om S är en regulär yta i \mathbb{R}^3 och $f(\vec{r})$ är en funktion
av typ $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, styckvis kontinuerlig på S , så är

$$\iint_S f(\vec{r}) d\sigma = \iint_D f(\vec{r}(u, v)) \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} \right| du dv$$

där $\vec{r}(u, v)$, $(u, v) \in D \subseteq \mathbb{R}^2$ är någon inverterbar parameterframställning av S .

Det är viktigt att integralerna inte skall bero av parameterframställningen, därav kravet på inverterbarhet.

Vi kan se flödesintegraler som ytintegraler av masstyp:

$$\iint_S \vec{F}(\vec{r}) \cdot (\hat{n}(\vec{r}) d\sigma) = \iint_D \vec{F}(\vec{r}(u, v)) \cdot \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} du dv =$$

$$\iint_D \vec{F}(\vec{r}(u, v)) \cdot \frac{\frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v}}{\left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} \right|} \cdot \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} du dv = \iint_S (\vec{F}(\vec{r}) \cdot \hat{n}(\vec{r})) d\sigma.$$

Exempel:

Beräkna flödet $\iint_S \vec{F}(\vec{r}) \cdot \hat{n}(\vec{r}) d\sigma$ då $\vec{F}(\vec{r}) = \frac{\hat{r}}{|\vec{r}|^2}$, $S: x^2+y^2+z^2=R^2$
och $\hat{n}(\vec{r})$ är den utåtriktade normalen, dvs $\hat{n}(\vec{r}) = \hat{r}$.

Lösning:

$$\vec{F}(\vec{r}) \cdot \hat{n}(\vec{r}) = \frac{\hat{r}}{|\vec{r}|^2} \cdot \hat{r} = \frac{1}{|\vec{r}|^2}, \text{ så vi ska beräkna } \iint_S \frac{1}{|\vec{r}|^2} d\sigma.$$

$$\iint_S \frac{1}{|\vec{r}|^2} d\sigma = \frac{1}{R^2} \iint_S d\sigma = \frac{1}{R^2} 4\pi R^2 = 4\pi.$$

Eftersom vi kan se att S är en sfär med radien R , kan vi direkt se att längden på r är R för alla punkter på sfären, och således konstant. Integralen blir då av sfärens volym, som vi ju också kan ekvationen för sedan tidigare.

Exempel:

Beräkna $\int_{\Gamma} f(\vec{r}) ds$ då $f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2$ och
 Γ är linjestycket mellan $(0,0,1)$ och $(1,1,1)$.

Lösning:

$$\text{Enl. tidigare: } \int_{\Gamma} f(\vec{r}) ds = \int_a^b f(\vec{r}(t)) |\vec{r}'(t)| dt.$$

$$\vec{r}(t) = (0,0,1) + t(1,1,0) = (t, t, 1), \quad 0 \leq t \leq 1 \Rightarrow |\vec{r}'(t)| = |(1,1,0)| = \sqrt{2}.$$

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

Exempel:

Beräkna $\iint_S |\vec{r}|^2 d\sigma$ då S är cylindern $(\cos \varphi, \sin \varphi, z)$, $0 \leq \varphi \leq 2\pi$, $0 \leq z \leq 1$.

Lösning:

$$\text{Enl. tidigare: } \iint_S |\vec{r}|^2 d\sigma = \iint_S |\vec{r}(\varphi, z)|^2 \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial z} \right| d\varphi dz.$$

$$\left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial z} \right| = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = |(\cos \varphi, \sin \varphi, 0)| = \sqrt{1} = 1.$$

$$\int_0^1 \int_0^{2\pi} \cos^2 \varphi + \sin^2 \varphi + z^2 d\varphi dz = \int_0^1 \int_0^{2\pi} 1 + z^2 d\varphi dz = 2\pi \left[z + \frac{z^3}{3} \right]_0^1 = \frac{8\pi}{3}.$$

Medelvärden för massintegralen:

(a) Om f är kontinuerlig och begränsad på den styckvis regulära kurvan Γ ,
så är $\int_{\Gamma} f(\vec{r}) ds = f(\vec{r}_0) \int_{\Gamma} ds$ för någon punkt $\vec{r}_0 \in \Gamma$.

(b) Om $\vec{f}(\vec{r})$ är kontinuerlig och begränsad på den styckvis regulära ytan S ,
så är $\iint_S f(\vec{r}) d\sigma = f(\vec{r}_0) \iint_S d\sigma$ för någon punkt $\vec{r}_0 \in S$.