

12. Přednáška: Opakování

H. Kopincová

2018/19

Vektorové funkce

Skalární pole

Vektorové pole

Křivky

Plochy

Integrály

Integrální věty

Vektorové funkce

Definice:

Reálnou m -rozměrnou vektorovou funkcí n reálných proměnných rozumíme každé zobrazení $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, kdy každému $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in D_f \subset \mathbb{R}^n$ je přiřazena právě jedna hodnota $\mathbf{f}(\mathbf{x}) = (f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_m(\mathbf{x})) \in H_f \subset \mathbb{R}^m$.

Vektorové funkce

Definice:

Reálnou m -rozměrnou vektorovou funkcí n reálných proměnných rozumíme každé zobrazení $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, kdy každému $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in D_f \subset \mathbb{R}^n$ je přiřazena právě jedna hodnota $\mathbf{f}(\mathbf{x}) = (f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_m(\mathbf{x})) \in H_f \subset \mathbb{R}^m$.

- Skalární pole: $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ nebo $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$.

Vektorové funkce

Definice:

Reálnou m -rozměrnou vektorovou funkcí n reálných proměnných rozumíme každé zobrazení $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, kdy každému $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in D_f \subset \mathbb{R}^n$ je přiřazena právě jedna hodnota $\mathbf{f}(\mathbf{x}) = (f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_m(\mathbf{x})) \in H_f \subset \mathbb{R}^m$.

- ▶ Skalární pole: $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ nebo $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$.
- ▶ Vektorové pole: $\mathbf{a} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ nebo $\mathbf{a} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$.

Vektorové funkce

Definice:

Reálnou m -rozměrnou vektorovou funkcí n reálných proměnných rozumíme každé zobrazení $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, kdy každému $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in D_f \subset \mathbb{R}^n$ je přiřazena právě jedna hodnota $\mathbf{f}(\mathbf{x}) = (f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_m(\mathbf{x})) \in H_f \subset \mathbb{R}^m$.

- ▶ Skalární pole: $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ nebo $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$.
- ▶ Vektorové pole: $\mathbf{a} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ nebo $\mathbf{a} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$.
- ▶ Křivka $\vec{r} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ nebo $\vec{r} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$ a vektorová funkce je spojitá.

Vektorové funkce

Definice:

Reálnou m -rozměrnou vektorovou funkcí n reálných proměnných rozumíme každé zobrazení $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, kdy každému $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in D_f \subset \mathbb{R}^n$ je přiřazena právě jedna hodnota $\mathbf{f}(\mathbf{x}) = (f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_m(\mathbf{x})) \in H_f \subset \mathbb{R}^m$.

- ▶ Skalární pole: $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ nebo $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$.
- ▶ Vektorové pole: $\mathbf{a} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ nebo $\mathbf{a} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$.
- ▶ Křivka $\vec{r} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ nebo $\vec{r} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$ a vektorová funkce je spojitá.
- ▶ Plocha $\vec{r} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ a vektorová funkce je spojitá.

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- Definiční obor: $D_f = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n; \exists y \in \mathbb{R} : f(\mathbf{x}) = y\}$.

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- ▶ Definiční obor: $D_f = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n; \exists y \in \mathbb{R} : f(\mathbf{x}) = y\}$.
- ▶ Obor hodnot: $H_f = \{y \in \mathbb{R}; \exists \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n : f(\mathbf{x}) = y\}$.

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- ▶ Definiční obor: $D_f = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n; \exists y \in \mathbb{R} : f(\mathbf{x}) = y\}$.
- ▶ Obor hodnot: $H_f = \{y \in \mathbb{R}; \exists \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n : f(\mathbf{x}) = y\}$.
- ▶ Graf funkce: $G = \{[\mathbf{x}, f(\mathbf{x})] \in \mathbb{R}^{n+1} : \mathbf{x} \in D_f\}$.

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- ▶ Definiční obor: $D_f = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n; \exists y \in \mathbb{R} : f(\mathbf{x}) = y\}$.
- ▶ Obor hodnot: $H_f = \{y \in \mathbb{R}; \exists \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n : f(\mathbf{x}) = y\}$.
- ▶ Graf funkce: $G = \{[\mathbf{x}, f(\mathbf{x})] \in \mathbb{R}^{n+1} : \mathbf{x} \in D_f\}$.
- ▶ Hladina funkce (vrstevnice):
 $H_c = \{\mathbf{x} \in D_f : f(\mathbf{x}) = c, c = \text{konst.}\}$.

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- ▶ Definiční obor: $D_f = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n; \exists y \in \mathbb{R} : f(\mathbf{x}) = y\}$.
- ▶ Obor hodnot: $H_f = \{y \in \mathbb{R}; \exists \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n : f(\mathbf{x}) = y\}$.
- ▶ Graf funkce: $G = \{[\mathbf{x}, f(\mathbf{x})] \in \mathbb{R}^{n+1} : \mathbf{x} \in D_f\}$.
- ▶ Hladina funkce (vrstevnice):
 $H_c = \{\mathbf{x} \in D_f : f(\mathbf{x}) = c, c = \text{konst.}\}$.
- ▶ Parciální derivace:

$$\frac{\partial f(P)}{\partial x} = f'_x(P) = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x, y_0, z_0) - f(x_0, y_0, z_0)}{x - x_0},$$

$$\frac{\partial f(P)}{\partial y} = f'_y(P) = \lim_{y \rightarrow y_0} \frac{f(x_0, y, z_0) - f(x_0, y_0, z_0)}{y - y_0},$$

$$\frac{\partial f(P)}{\partial z} = f'_z(P) = \lim_{z \rightarrow z_0} \frac{f(x_0, y_0, z) - f(x_0, y_0, z_0)}{z - z_0}.$$

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

► Gradient:

$$\nabla f(P) = \text{grad } f(P) = \left(\frac{\partial f(P)}{\partial x}, \frac{\partial f(P)}{\partial y}, \frac{\partial f(P)}{\partial z} \right)$$

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- Gradient:

$$\nabla f(P) = \text{grad } f(P) = \left(\frac{\partial f(P)}{\partial x}, \frac{\partial f(P)}{\partial y}, \frac{\partial f(P)}{\partial z} \right)$$

- Derivace ve směru (podle vektoru):

$$\frac{\partial f(P)}{\partial \mathbf{s}} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(P + t\mathbf{s}) - f(P)}{t}, \quad \|\mathbf{s}\| = 1$$

$$\frac{\partial f(P)}{\partial \mathbf{s}} = \text{grad } f(P) \cdot \mathbf{s}$$

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- ▶ Lokální extrémy

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- ▶ Lokální extrémy
 - ▶ Podezřelé body

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- ▶ Lokální extrémy
 - ▶ Podezřelé body
 - 1. Stacionární body (nutná podmínka lokálního extrému)

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- ▶ Lokální extrémy
 - ▶ Podezřelé body
 1. Stacionární body (nutná podmínka lokálního extrému)
 2. Neexistuje aspoň jedna první derivace

Nástroje k prozkoumání skalárních funkcí (polí)

- ▶ Lokální extrémy
 - ▶ Podezřelé body
 1. Stacionární body (nutná podmínka lokálního extrému)
 2. Neexistuje aspoň jedna první derivace
 - ▶ Vybrat ze stacionárních bodů lokální extrémy (postačující podmínka lokálního extrému)

Nástroje k prozkoumání vektorových funkcí (polí)

- Parciální derivace:

$$\frac{\partial \vec{a}(P)}{\partial x} = \left(\frac{\partial a_1(P)}{\partial x}, \frac{\partial a_2(P)}{\partial x}, \frac{\partial a_3(P)}{\partial x} \right)$$

Nástroje k prozkoumání vektorových funkcí (polí)

- Parciální derivace:

$$\frac{\partial \vec{a}(P)}{\partial y} = \left(\frac{\partial a_1(P)}{\partial y}, \frac{\partial a_2(P)}{\partial y}, \frac{\partial a_3(P)}{\partial y} \right)$$

Nástroje k prozkoumání vektorových funkcí (polí)

- Parciální derivace:

$$\frac{\partial \vec{a}(P)}{\partial z} = \left(\frac{\partial a_1(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_2(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_3(P)}{\partial z} \right)$$

Nástroje k prozkoumání vektorových funkcí (polí)

- ▶ Parciální derivace:

$$\frac{\partial \vec{a}(P)}{\partial z} = \left(\frac{\partial a_1(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_2(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_3(P)}{\partial z} \right)$$

- ▶ Vektorové čáry: $\vec{r}'(t) = \vec{a}(\vec{r}(t))$

Nástroje k prozkoumání vektorových funkcí (polí)

- ▶ Parciální derivace:

$$\frac{\partial \vec{a}(P)}{\partial z} = \left(\frac{\partial a_1(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_2(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_3(P)}{\partial z} \right)$$

- ▶ Vektorové čáry: $\vec{r}'(t) = \vec{a}(\vec{r}(t))$
- ▶ Divergence: $\operatorname{div} \vec{a} = \nabla \cdot \vec{a}$

Nástroje k prozkoumání vektorových funkcí (polí)

- ▶ Parciální derivace:

$$\frac{\partial \vec{a}(P)}{\partial z} = \left(\frac{\partial a_1(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_2(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_3(P)}{\partial z} \right)$$

- ▶ Vektorové čáry: $\vec{r}'(t) = \vec{a}(\vec{r}(t))$
- ▶ Divergence: $\operatorname{div} \vec{a} = \nabla \cdot \vec{a}$
- ▶ Rotace: $\operatorname{rot} \vec{a} = \nabla \times \vec{a}$

Nástroje k prozkoumání vektorových funkcí (polí)

- ▶ Parciální derivace:

$$\frac{\partial \vec{a}(P)}{\partial z} = \left(\frac{\partial a_1(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_2(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_3(P)}{\partial z} \right)$$

- ▶ Vektorové čáry: $\vec{r}'(t) = \vec{a}(\vec{r}(t))$
- ▶ Divergence: $\operatorname{div} \vec{a} = \nabla \cdot \vec{a}$
- ▶ Rotace: $\operatorname{rot} \vec{a} = \nabla \times \vec{a}$
- ▶ Potenciál:

Nástroje k prozkoumání vektorových funkcí (polí)

- ▶ Parciální derivace:

$$\frac{\partial \vec{a}(P)}{\partial z} = \left(\frac{\partial a_1(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_2(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_3(P)}{\partial z} \right)$$

- ▶ Vektorové čáry: $\vec{r}'(t) = \vec{a}(\vec{r}(t))$
- ▶ Divergence: $\operatorname{div} \vec{a} = \nabla \cdot \vec{a}$
- ▶ Rotace: $\operatorname{rot} \vec{a} = \nabla \times \vec{a}$
- ▶ Potenciál:
 - ▶ Potenciálové pole (nevírové na jednoduše souvislé oblasti)

Nástroje k prozkoumání vektorových funkcí (polí)

- ▶ Parciální derivace:

$$\frac{\partial \vec{a}(P)}{\partial z} = \left(\frac{\partial a_1(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_2(P)}{\partial z}, \frac{\partial a_3(P)}{\partial z} \right)$$

- ▶ Vektorové čáry: $\vec{r}'(t) = \vec{a}(\vec{r}(t))$
- ▶ Divergence: $\operatorname{div} \vec{a} = \nabla \cdot \vec{a}$
- ▶ Rotace: $\operatorname{rot} \vec{a} = \nabla \times \vec{a}$
- ▶ Potenciál:
 - ▶ Potenciálové pole (nevírové na jednoduše souvislé oblasti)
 - ▶ $\vec{a} = \operatorname{grad} \varphi$

Křivky, parametrizace, vlastnosti

- Najít spojitou funkci: $\vec{r}(t) = (x(t), y(t), z(t))$, $t \in \langle a, b \rangle$

Křivky, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(t) = (x(t), y(t), z(t))$, $t \in \langle a, b \rangle$
- ▶ Tečný vektor $\vec{r}'(t_0) = (x'(t_0), y'(t_0), z'(t_0))$

Křivky, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(t) = (x(t), y(t), z(t))$, $t \in \langle a, b \rangle$
- ▶ Tečný vektor $\vec{r}'(t_0) = (x'(t_0), y'(t_0), z'(t_0))$
- ▶ Hladká křivka, po částech hladká křivka

Křivky, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(t) = (x(t), y(t), z(t))$, $t \in \langle a, b \rangle$
- ▶ Tečný vektor $\vec{r}'(t_0) = (x'(t_0), y'(t_0), z'(t_0))$
- ▶ Hladká křivka, po částech hladká křivka
- ▶ Jednoduchá křivka

Křivky, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(t) = (x(t), y(t), z(t))$, $t \in \langle a, b \rangle$
- ▶ Tečný vektor $\vec{r}'(t_0) = (x'(t_0), y'(t_0), z'(t_0))$
- ▶ Hladká křivka, po částech hladká křivka
- ▶ Jednoduchá křivka
- ▶ Uzavřená křivka

Křivky, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(t) = (x(t), y(t), z(t))$, $t \in \langle a, b \rangle$
- ▶ Tečný vektor $\vec{r}'(t_0) = (x'(t_0), y'(t_0), z'(t_0))$
- ▶ Hladká křivka, po částech hladká křivka
- ▶ Jednoduchá křivka
- ▶ Uzavřená křivka
- ▶ Orientovaná křivka, souhlasná \times nesouhlasná parametrizace

Plochy, parametrizace, vlastnosti

- Najít spojitou funkci: $\vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$,
 $[u, v] \in \Omega \subset \mathbb{R}^2$ (jednoduše souvislá oblast)

Plochy, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$,
 $[u, v] \in \Omega \subset \mathbb{R}^2$ (jednoduše souvislá oblast)
- ▶ Jednoduchá plocha

Plochy, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$,
 $[u, v] \in \Omega \subset \mathbb{R}^2$ (jednoduše souvislá oblast)
- ▶ Jednoduchá plocha
- ▶ Plocha třídy \mathbb{C}^1

Plochy, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$, $[u, v] \in \Omega \subset \mathbb{R}^2$ (jednoduše souvislá oblast)
- ▶ Jednoduchá plocha
- ▶ Plocha třídy \mathbb{C}^1
- ▶ Hladká plocha, po částech hladká plocha

Plochy, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$, $[u, v] \in \Omega \subset \mathbb{R}^2$ (jednoduše souvislá oblast)
- ▶ Jednoduchá plocha
- ▶ Plocha třídy \mathbb{C}^1
- ▶ Hladká plocha, po částech hladká plocha
- ▶ Uzavřená plocha

Plochy, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$, $[u, v] \in \Omega \subset \mathbb{R}^2$ (jednoduše souvislá oblast)
- ▶ Jednoduchá plocha
- ▶ Plocha třídy \mathbb{C}^1
- ▶ Hladká plocha, po částech hladká plocha
- ▶ Uzavřená plocha
- ▶ u -křivky $\vec{r}(u, \text{konst.})$ a v -křivky $\vec{r}(\text{konst.}, v)$, tečné vektory $\vec{t}_u = \frac{\partial \vec{r}(u, v)}{\partial u}$ a $\vec{t}_v = \frac{\partial \vec{r}(u, v)}{\partial v}$, normálový vektor $\vec{n} = \vec{t}_u \times \vec{t}_v$

Plochy, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$, $[u, v] \in \Omega \subset \mathbb{R}^2$ (jednoduše souvislá oblast)
- ▶ Jednoduchá plocha
- ▶ Plocha třídy \mathbb{C}^1
- ▶ Hladká plocha, po částech hladká plocha
- ▶ Uzavřená plocha
- ▶ u -křivky $\vec{r}(u, \text{konst.})$ a v -křivky $\vec{r}(\text{konst.}, v)$, tečné vektory $\vec{t}_u = \frac{\partial \vec{r}(u, v)}{\partial u}$ a $\vec{t}_v = \frac{\partial \vec{r}(u, v)}{\partial v}$, normálový vektor $\vec{n} = \vec{t}_u \times \vec{t}_v$
- ▶ Orientovatelnost plochy

Plochy, parametrizace, vlastnosti

- ▶ Najít spojitou funkci: $\vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$, $[u, v] \in \Omega \subset \mathbb{R}^2$ (jednoduše souvislá oblast)
- ▶ Jednoduchá plocha
- ▶ Plocha třídy \mathbb{C}^1
- ▶ Hladká plocha, po částech hladká plocha
- ▶ Uzavřená plocha
- ▶ u -křivky $\vec{r}(u, \text{konst.})$ a v -křivky $\vec{r}(\text{konst.}, v)$, tečné vektory $\vec{t}_u = \frac{\partial \vec{r}(u, v)}{\partial u}$ a $\vec{t}_v = \frac{\partial \vec{r}(u, v)}{\partial v}$, normálový vektor $\vec{n} = \vec{t}_u \times \vec{t}_v$
- ▶ Orientovatelnost plochy
- ▶ Orientovaná plocha, souhlasná \times nesouhlasná parametrizace

► Dvojný integrál

$$\iint_M f(x, y) \, dx \, dy$$

- Dvojný integrál

$$\iint_M f(x, y) \, dx \, dy$$

- Trojný integrál

$$\iiint_{\Omega} f(x, y, z) \, dx \, dy \, dz$$

► Křivkové integrály

- ▶ Křivkové integrály
 - ▶ 1. druh (skalární pole)

$$\int_{\kappa} f(x, y, z) \, ds$$

- ▶ Křivkové integrály
 - ▶ 1. druh (skalární pole)

$$\int_{\mathcal{K}} f(x, y, z) \, ds$$

- ▶ 2. druh (vektorové pole)

$$\int_{\mathcal{K}} \vec{f}(x, y, z) \, d\vec{r} = \int_{\mathcal{K}} f_1 \, dx + f_2 \, dy + f_3 \, dz$$

► Křivkové integrály

- 1. druh (skalární pole)

$$\int_{\mathcal{K}} f(x, y, z) \, ds$$

- 2. druh (vektorové pole)

$$\int_{\mathcal{K}} \vec{f}(x, y, z) \, d\vec{r} = \int_{\mathcal{K}} f_1 \, dx + f_2 \, dy + f_3 \, dz$$

► Plošné integrály

► Křivkové integrály

- 1. druh (skalární pole)

$$\int_{\mathcal{K}} f(x, y, z) \, ds$$

- 2. druh (vektorové pole)

$$\int_{\mathcal{K}} \vec{f}(x, y, z) \, d\vec{r} = \int_{\mathcal{K}} f_1 \, dx + f_2 \, dy + f_3 \, dz$$

► Plošné integrály

- 1. druh (skalární pole)

$$\iint_{\mathcal{S}} f(x, y, z) \, dS$$

► Křivkové integrály

- 1. druh (skalární pole)

$$\int_{\mathcal{K}} f(x, y, z) ds$$

- 2. druh (vektorové pole)

$$\int_{\mathcal{K}} \vec{f}(x, y, z) d\vec{r} = \int_{\mathcal{K}} f_1 dx + f_2 dy + f_3 dz$$

► Plošné integrály

- 1. druh (skalární pole)

$$\iint_S f(x, y, z) dS$$

- 2. druh (vektorové pole)

$$\iint_S \vec{f}(x, y, z) d\vec{S} = \iint_S \vec{f}(x, y, z) \cdot \vec{n} dS = \iint_S f_1 dy dz + f_2 dx dz + f_3 dx dy$$

Významy integrálů

- ▶ Dvojný integrál: obsah 2D plochy, objem, hmotnost desky, ...

Významy integrálů

- ▶ Dvojný integrál: obsah 2D plochy, objem, hmotnost desky, ...
- ▶ Trojný integrál: objem, hmotnost tělesa, ...

Významy integrálů

- ▶ Dvojný integrál: obsah 2D plochy, objem, hmotnost desky, ...
- ▶ Trojný integrál: objem, hmotnost tělesa, ...
- ▶ Křivkové integrály

Významy integrálů

- ▶ Dvojný integrál: obsah 2D plochy, objem, hmotnost desky, ...
- ▶ Trojný integrál: objem, hmotnost tělesa, ...
- ▶ Křivkové integrály
 - ▶ 1. druh (skalární pole): délka křivky, hmotnost křivky, ...

Významy integrálů

- ▶ Dvojný integrál: obsah 2D plochy, objem, hmotnost desky, ...
- ▶ Trojný integrál: objem, hmotnost tělesa, ...
- ▶ Křivkové integrály
 - ▶ 1. druh (skalární pole): délka křivky, hmotnost křivky, ...
 - ▶ 2. druh (vektorové pole): práce vektorového pole po křivce

Významy integrálů

- ▶ Dvojný integrál: obsah 2D plochy, objem, hmotnost desky, ...
- ▶ Trojný integrál: objem, hmotnost tělesa, ...
- ▶ Křivkové integrály
 - ▶ 1. druh (skalární pole): délka křivky, hmotnost křivky, ...
 - ▶ 2. druh (vektorové pole): práce vektorového pole po křivce
- ▶ Plošné integrály

Významy integrálů

- ▶ Dvojný integrál: obsah 2D plochy, objem, hmotnost desky, ...
- ▶ Trojný integrál: objem, hmotnost tělesa, ...
- ▶ Křivkové integrály
 - ▶ 1. druh (skalární pole): délka křivky, hmotnost křivky, ...
 - ▶ 2. druh (vektorové pole): práce vektorového pole po křivce
- ▶ Plošné integrály
 - ▶ 1. druh (skalární pole): obsah plochy, hmotost plochy, ...

Významy integrálů

- ▶ Dvojný integrál: obsah 2D plochy, objem, hmotnost desky, ...
- ▶ Trojný integrál: objem, hmotnost tělesa, ...
- ▶ Křivkové integrály
 - ▶ 1. druh (skalární pole): délka křivky, hmotnost křivky, ...
 - ▶ 2. druh (vektorové pole): práce vektorového pole po křivce
- ▶ Plošné integrály
 - ▶ 1. druh (skalární pole): obsah plochy, hmotost plochy, ...
 - ▶ 2. druh (vektorové pole): tok vektorového pole plochou

Vlastnosti - linearita

Věta:

Jsou-li funkce $f_1(x, y)$ a $f_2(x, y)$ integrovatelné na $M \subset \mathbb{R}^2$, potom je na M integrovatelná i funkce $c_1 f_1 + c_2 f_2$, kde c_1, c_2 jsou konstanty a platí:

$$\iint_M (c_1 f_1 + c_2 f_2) dx dy = c_1 \iint_M f_1 dx dy + c_2 \iint_M f_2 dx dy.$$

Vlastnosti - linearita

Věta:

Jsou-li funkce $f_1(x, y, z)$ a $f_2(x, y, z)$ integrovatelné na $\Omega \subset \mathbb{R}^3$, potom je na Ω integrovatelná i funkce $c_1 f_1 + c_2 f_2$, kde c_1, c_2 jsou konstanty a platí:

$$\iiint_{\Omega} (c_1 f_1 + c_2 f_2) dx dy dz = c_1 \iiint_{\Omega} f_1 dx dy dz + c_2 \iiint_{\Omega} f_2 dx dy dz.$$

Vlastnosti - linearita

Věta:

Nechť existují integrály $\int_K f \, ds$, $\int_K g \, ds$, potom existuje i integrál z funkce $k_1 f + k_2 g$, kde $k_1, k_2 \in \mathbb{R}$ a platí

$$\int_K (k_1 f + k_2 g) \, ds = k_1 \int_K f \, ds + k_2 \int_K g \, ds.$$

Vlastnosti - linearita

Věta:

Nechť existují integrály $\int_K \vec{f} \, d\vec{r}$, $\int_K \vec{g} \, d\vec{r}$, potom existuje i integrál z funkce $k_1 \vec{f} + k_2 \vec{g}$, kde $k_1, k_2 \in \mathbb{R}$ a platí

$$\int_K (k_1 \vec{f} + k_2 \vec{g}) \, d\vec{r} = k_1 \int_K \vec{f} \, d\vec{r} + k_2 \int_K \vec{g} \, d\vec{r}.$$

Vlastnosti - linearita

Věta:

Nechť existují integrály $\iint_S f \, dS$, $\iint_S g \, dS$, potom existuje i integrál z funkce $k_1 f + k_2 g$, kde $k_1, k_2 \in \mathbb{R}$ a platí

$$\iint_S (k_1 f + k_2 g) \, dS = k_1 \iint_S f \, dS + k_2 \iint_S g \, dS.$$

Vlastnosti - linearita

Věta:

Nechť existují integrály $\iint_S \vec{f} \cdot \vec{n} dS$, $\iint_S \vec{g} \cdot \vec{n} dS$, potom existuje i integrál z funkce $k_1 \vec{f} + k_2 \vec{g}$, kde $k_1, k_2 \in \mathbb{R}$ a platí

$$\iint_S (k_1 \vec{f} + k_2 \vec{g}) \cdot \vec{n} dS = k_1 \iint_S \vec{f} \cdot \vec{n} dS + k_2 \iint_S \vec{g} \cdot \vec{n} dS.$$

Vlastnosti - dělení oblasti

Věta:

Je-li funkce $f(x, y)$ integrovatelná na M_1 a M_2 a je-li $M = M_1 \cup M_2$, potom je f integrovatelná na M a platí:

$$\iint_M f \, dx \, dy = \iint_{M_1} f \, dx \, dy + \iint_{M_2} f \, dx \, dy.$$

Vlastnosti - dělení oblasti

Věta:

Je-li funkce $f(x, y, z)$ integrovatelná na Ω_1 a Ω_2 a je-li $\Omega = \Omega_1 \cup \Omega_2$, potom je f integrovatelná na Ω a platí:

$$\iiint_{\Omega} f \, dx \, dy \, dz = \iiint_{\Omega_1} f \, dx \, dy \, dz + \iiint_{\Omega_2} f \, dx \, dy \, dz.$$

Vlastnosti - dělení oblasti

Věta:

Nechť křivka \mathcal{K} je složená ze dvou křivek \mathcal{K}_1 , \mathcal{K}_2 tak, že koncový bod křivky \mathcal{K}_1 je počáteční bod \mathcal{K}_2 . Nechť existují integrály $\int_{\mathcal{K}_1} f ds$, $\int_{\mathcal{K}_2} f ds$, potom existuje i integrál přes křivku \mathcal{K} a platí

$$\int_{\mathcal{K}} f ds = \int_{\mathcal{K}_1} f ds + \int_{\mathcal{K}_2} f ds.$$

Vlastnosti - dělení oblasti

Věta:

Nechť křivka \mathcal{K} je složená ze dvou křivek \mathcal{K}_1 , \mathcal{K}_2 tak, že koncový bod křivky \mathcal{K}_1 je počáteční bod \mathcal{K}_2 . Nechť existují integrály $\int_{\mathcal{K}_1} \vec{f} d\vec{r}$, $\int_{\mathcal{K}_2} \vec{f} d\vec{r}$, potom existuje i integrál přes křivku \mathcal{K} a platí

$$\int_{\mathcal{K}} \vec{f} d\vec{r} = \int_{\mathcal{K}_1} \vec{f} d\vec{r} + \int_{\mathcal{K}_2} \vec{f} d\vec{r}$$

Vlastnosti - dělení oblasti

Věta:

Nechť plocha S je složená ze dvou ploch S_1, S_2 tak, že k sobě těsně přiléhají (nepřekrývají se). Nechť existují integrály $\iint_{S_1} f \, dS$, $\iint_{S_2} f \, dS$, potom existuje i integrál přes plochu S a platí

$$\iint_S f \, dS = \iint_{S_1} f \, dS + \iint_{S_2} f \, dS.$$

Vlastnosti - dělení oblasti

Věta:

Nechť plocha S je složená ze dvou ploch S_1 , S_2 tak, že k sobě těsně přiléhají (nepřekrývají se) a jsou orientované na stejnou stranu. Nechť existují integrály $\iint_{S_1} \vec{f} \cdot \vec{n}_1 dS$, $\iint_{S_2} \vec{f} \cdot \vec{n}_2 dS$, potom existuje i integrál přes plochu S a platí

$$\iint_S \vec{f} \cdot \vec{n} dS = \iint_{S_1} \vec{f} \cdot \vec{n}_1 dS + \iint_{S_2} \vec{f} \cdot \vec{n}_2 dS.$$

Výpočet - dvojný a trojný integrál

Fubiniova věta: (dvojný integrál)

Předpokládáme, že funkce $f(x, y)$ je spojitá na M . Je-li množina M obrazec typu I určený nerovnostmi

$$a \leq x \leq b, \quad f_1(x) \leq y \leq f_2(x)$$

potom platí

$$\iint_M f(x, y) \, dx \, dy = \int_a^b \left(\int_{f_1(x)}^{f_2(x)} f(x, y) \, dy \right) dx.$$

Výpočet - dvojný a trojný integrál

Fubiniova věta: (dvojný integrál)

Předpokládáme, že funkce $f(x, y)$ je spojitá na M . Je-li množina M obrazec typu II určený nerovnostmi

$$c \leq y \leq d, \quad g_1(y) \leq x \leq g_2(y)$$

potom platí

$$\iint_M f(x, y) \, dx \, dy = \int_c^d \left(\int_{g_1(y)}^{g_2(y)} f(x, y) \, dx \right) dy.$$

Výpočet - dvojný a trojný integrál

Fubiniova věta: (trojný integrál)

Nechť $f(x, y, z)$ je integrovatelná na množině Ω , kde $\Omega \{[x, y, z] \in \mathbb{R}^3 : [x, y] \in \Omega_{xy} \wedge f_1(x, y) \leq z \leq f_2(x, y)\}$ a platí:

- 1. Ω_{xy} je uzavřená množina v \mathbb{R}^2 .*
- 2. Funkce $f_1, f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ jsou na Ω_{xy} spojité a platí*

$$f_1(x, y) \leq f_2(x, y) \quad \text{pro} \quad \forall [x, y] \in \Omega_{xy}.$$

Potom platí

$$\iiint_{\Omega} f(x, y, z) \, dx \, dy \, dz = \iint_{\Omega_{xy}} \left(\int_{f_1(x, y)}^{f_2(x, y)} f(x, y, z) \, dz \right) \, dx \, dy.$$

Výpočet - dvojný a trojný integrál

Fubiniova věta: (trojný integrál)

Nechť $f(x, y, z)$ je integrovatelná na množině Ω , kde $\Omega \{[x, y, z] \in \mathbb{R}^3 : [y, z] \in \Omega_{yz} \wedge g_1(y, z) \leq x \leq g_2(y, z)\}$ a platí:

- 1. Ω_{yz} je uzavřená množina v \mathbb{R}^2 .*
- 2. Funkce $g_1, g_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ jsou na Ω_{yz} spojité a platí*

$$g_1(y, z) \leq g_2(y, z) \quad \text{pro} \quad \forall [y, z] \in \Omega_{yz}.$$

Potom platí

$$\iiint_{\Omega} f(x, y, z) \, dx \, dy \, dz = \iint_{\Omega_{yz}} \left(\int_{g_1(y, z)}^{g_2(y, z)} f(x, y, z) \, dx \right) dy \, dz.$$

Výpočet - dvojný a trojný integrál

Fubiniova věta: (trojný integrál)

Nechť $f(x, y, z)$ je integrovatelná na množině Ω , kde $\Omega \{[x, y, z] \in \mathbb{R}^3 : [x, z] \in \Omega_{xz} \wedge h_1(x, z) \leq y \leq h_2(x, z)\}$ a platí:

- 1. Ω_{xz} je uzavřená množina v \mathbb{R}^2 .*
- 2. Funkce $h_1, h_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ jsou na Ω_{xz} spojité a platí*

$$h_1(x, z) \leq h_2(x, z) \quad \text{pro} \quad \forall [x, z] \in \Omega_{xz}.$$

Potom platí

$$\iiint_{\Omega} f(x, y, z) \, dx \, dy \, dz = \iint_{\Omega_{xz}} \left(\int_{h_1(x, z)}^{h_2(x, z)} f(x, y, z) \, dy \right) \, dx \, dz.$$

Výpočet - dvojný a trojný integrál

Věta o substituci ve dvojném integrálu

Nechť $M_{xy} \subset \mathbb{R}^2$ a $M_{uv} \subset \mathbb{R}^2$ jsou uzavřené omezené množiny. Nechť funkce $x(u, v)$ a $y(u, v)$ jsou na otevřené množině M_{uv} prosté funkce a mají v M_{uv} spojité 1. parciální derivace. Nechť funkce $f(x, y)$ je na M_{xy} spojitá. Potom platí

$$\iint_{M_{xy}} f(x, y) \, dx \, dy = \iint_{M_{uv}} f(x(u, v), y(u, v)) |J(u, v)| \, du \, dv,$$

kde

$$J(u, v) = \begin{bmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{bmatrix}$$

je Jacobiho matice a $|J(u, v)|$ je Jacobián.

Výpočet - dvojný a trojný integrál

Věta o substituci ve trojném integrálu

Nechť $\Omega_{xyz} \subset \mathbb{R}^3$ a $\Omega_{uvw} \subset \mathbb{R}^3$ jsou uzavřené omezené množiny. Nechť funkce $x(u, v, w)$, $y(u, v, w)$ a $z(u, v, w)$ jsou na otevřené množině Ω_{uvw} prosté funkce a mají v Ω_{uvw} spojitě 1. parciální derivace. Nechť funkce $f(x, y, z)$ je na Ω_{xyz} spojitá. Potom platí

$$\iiint_{\Omega_{xyz}} f(x, y, z) dx dy dz = \iiint_{\Omega_{uvw}} f(x(u, v, w), y(u, v, w), z(u, v, w)) |J(u, v, w)| du dv dw$$

kde

$$J(u, v, w) = \begin{bmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial x}{\partial w} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial w} \\ \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial w} \end{bmatrix}$$

je Jacobiho matice a $|J(u, v, w)|$ je Jacobián.

Výpočet - dvojný a trojný integrál

Polární souřadnice

Transformační vztahy:

$$x(r, \varphi) = r \cos \varphi,$$

$$y(r, \varphi) = r \sin \varphi.$$

$$|J(r, \varphi)| = r$$

Výpočet - dvojný a trojný integrál

Válcové souřadnice

Transformační vztahy:

$$x(r, \varphi, z) = r \cos \varphi$$

$$y(r, \varphi, z) = r \sin \varphi$$

$$z(r, \varphi, z) = z$$

$$|J(r, \varphi, z)| = r$$

Výpočet - dvojný a trojný integrál

Sférické souřadnice

Transformační vztahy:

$$x(r, \varphi, \vartheta) = r \cos \varphi \cos \vartheta$$

$$y(r, \varphi, \vartheta) = r \sin \varphi \cos \vartheta$$

$$z(r, \varphi, \vartheta) = r \sin \vartheta$$

$$|J(r, \varphi, z)| = r^2 \cos \vartheta$$

Vlastnosti - křivkový a plošný integrál

Věta: (závislost na orientaci 1. druh)

Nechť \mathcal{K}_+ a \mathcal{K}_- jsou stejné křivky s opačnou orientací a existuje $\int_{\mathcal{K}_+} f ds$, potom existuje i $\int_{\mathcal{K}_-} f ds$ a platí

$$\int_{\mathcal{K}_+} f ds = - \int_{\mathcal{K}_-} f ds.$$

Vlastnosti - křivkový a plošný integrál

Věta: (závislost na orientaci 1. druh)

Nechť S_+ a S_- jsou stejné plochy s opačnou orientací a existuje $\iint_{S_+} f \, dS$, potom existuje i $\iint_{S_-} f \, dS$ a platí

$$\iint_{S_+} f \, dS = - \iint_{S_-} f \, dS.$$

Vlastnosti - křivkový a plošný integrál

Věta: (závislost na orientaci 2. druh)

Nechť \mathcal{K}_+ a \mathcal{K}_- jsou stejné křivky s opačnou orientací a existuje $\int_{\mathcal{K}_+} \vec{f} d\vec{r}$, potom existuje i $\int_{\mathcal{K}_-} \vec{f} d\vec{r}$ a platí

$$\int_{\mathcal{K}_+} \vec{f} d\vec{r} = - \int_{\mathcal{K}_-} \vec{f} d\vec{r}.$$

Vlastnosti - křivkový a plošný integrál

Věta: (závislost na orientaci 2. druh)

Nechť S_+ a S_- jsou stejné plochy s opačnou orientací, tj.

$\vec{n}_+ = -\vec{n}_-$, a existuje $\iint_{S_+} \vec{f} \cdot \vec{n}_+ dS$, potom existuje i $\iint_{S_-} \vec{f} \cdot \vec{n}_- dS$ a

platí

$$\iint_{S_+} \vec{f} \cdot \vec{n}_+ dS = - \iint_{S_-} \vec{f} \cdot \vec{n}_- dS.$$

Výpočet křivkový a plošný integrál

Věta (1. druh)

Nechť $\vec{r}(t) : \langle a, b \rangle \rightarrow \mathbb{R}^m$ je parametrizace jednoduché hladké křivky \mathcal{K} a funkce $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ je spojitá, potom platí

$$\int_{\mathcal{K}} f \, ds = \int_a^b f(\vec{r}(t)) \|\vec{r}'(t)\| \, dt.$$

Výpočet křivkový a plošný integrál

Věta (1. druh)

Nechť $\vec{r}(u, v) : \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R}^3$ ($\bar{\Omega} = \Omega \cup \partial\Omega$) je parametrizace jednoduché hladké plochy S a funkce $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ je spojitá, potom platí

$$\iint_S f \, dS = \iint_{\Omega} f(\vec{r}(u, v)) \|\vec{r}'_u(u, v) \times \vec{r}'_v(u, v)\| \, du \, dv.$$

Výpočet křivkový a plošný integrál

Věta (2. druh)

Nechť $\vec{r}(t) : \langle a, b \rangle \rightarrow \mathbb{R}^m$ je souhlasná parametrizace hladké křivky \mathcal{K} a $\vec{f} : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ je spojité vektorové pole, potom platí

$$\int_{\mathcal{K}} \vec{f} d\vec{r} = \int_a^b \vec{f}(\vec{r}(t)) \cdot \vec{r}'(t) dt.$$

Výpočet křivkový a plošný integrál

Věta (2. druh)

Nechť $\vec{r}(u, v) : \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R}^3$ ($\bar{\Omega} = \Omega \cup \partial\Omega$) je souhlasná parametrizace jednoduché hladké plochy S a funkce $\vec{f} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ je spojitá, potom platí

$$\iint_S \vec{f} \cdot \vec{n} dS = \iint_{\Omega} \vec{f}(\vec{r}(u, v)) \cdot (\vec{r}'_u(u, v) \times \vec{r}'_v(u, v)) du dv.$$

Integrální věty - plošný integrál 2. druhu

Věta: (Gaussova, Gaussova-Ostrogradského)

Nechť S je po částech hladká, uzavřená plocha, orientovaná vně (vnější normála je kladná orientace). Nechť V je množina bodů skládající se ze všech bodů plochy S a jejích vnitřních bodů. Nechť vektorová funkce $\vec{f} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ a $\operatorname{div} \vec{f}$ jsou na V spojité funkce.

Potom platí

$$\oiint_S \vec{f} \cdot \vec{n} \, dS = \iiint_V \operatorname{div} \vec{f} \, dx \, dy \, dz.$$

Integrální věty - křivkový integrál 2. druhu

Věta: (Stokesova)

Nechť S je orientovaná (jednotkovým normálovým vektorem) jednoduchá po částech hladká plocha, její okraj je orientovaná jednoduchá uzavřená po částech hladká křivka \mathcal{K} souhlasně orientovaná s orientací S (pravidlo pravé ruky). Necht' vektorové pole $\vec{f} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ je má spojitě 1. partiální derivace na množině M , která obsahuje plochu S . Potom platí

$$\oint_{\mathcal{K}} \vec{f} \cdot d\vec{r} = \iint_S \operatorname{rot} \vec{f} \cdot \vec{n} \, dS,$$

tj. cirkulace přes okraj plochy S je tok rotace pole \vec{f} plochou S .

Integrální věty - křivkový integrál 2. druhu

Věta: (Greenova)

Nechť $M \subset \mathbb{R}^2$ je množina, jejíž hranici tvoří jednoduchá, uzavřená, po částech hladká, kladně orientovaná (proti směru hodinových ručiček) křivka \mathcal{K} . Nechť $\vec{f}(x, y) = f_1(x, y)\vec{i} + f_2(x, y)\vec{j}$ má spojité první parciální derivace. Potom

$$\oint_{\mathcal{K}} \vec{f}(x, y) d\vec{r} = \iint_M \left(\frac{\partial f_2(x, y)}{\partial x} - \frac{\partial f_1(x, y)}{\partial y} \right) dx dy.$$

Křivkový integrál 2. druhu - nezávislost na integrační cestě

Věta:

Nechť vektorové pole $\vec{f} : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ je spojité na $\Omega \subset \mathbb{R}^m$. Potom jsou následující podmínky ekvivalentní

- ▶ *Vektorové pole \vec{f} je na Ω potenciálové.*
- ▶ *Pro každou uzavřenou po částech hladkou křivku $\mathcal{K} \subset \Omega$ platí*

$$\oint_{\mathcal{K}} \vec{f} \, d\vec{r} = 0.$$

...

Křivkový integrál 2. druhu - nezávislost na integrační cestě

Věta:

...

- Křivkový integrál 2. druhu vektorového pole \vec{f} nezávisí v oblasti Ω na cestě, tj. pokud jsou \mathcal{K}_1 a \mathcal{K}_2 po částech hladké křivky popsané vektorovými funkcemi $\vec{r}_1(t) : \langle a, b \rangle \rightarrow \Omega$ a $\vec{r}_2(\tau) : \langle c, d \rangle \rightarrow \Omega$, že $\vec{r}_1(a) = \vec{r}_2(c)$, $\vec{r}_1(b) = \vec{r}_2(d)$, potom

$$\int_{\mathcal{K}_1} \vec{f} \, d\vec{r} = \int_{\mathcal{K}_2} \vec{f} \, d\vec{r}.$$

Je-li navíc funkce $\varphi : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ potenciálem vektorového pole \vec{f} na Ω , platí

$$\int_{\mathcal{K}} \vec{f} \, d\vec{r} = \varphi(\vec{r}(b)) - \varphi(\vec{r}(a)).$$