

Křivkový integrál

Křivku v prostoru parametrizujeme pomocí parametru $s \in [a, b]$

$$s \rightarrow \vec{r}(s) = (x(s), y(s), z(s)), \quad (1)$$

infinitesimální délkový element vypočteme jako

$$d\vec{l} = \frac{d\vec{r}(s)}{ds} ds = \left(\frac{dx(s)}{ds}, \frac{dy(s)}{ds}, \frac{dz(s)}{ds} \right) ds, \quad (2a)$$

$$dl = |d\vec{l}| = \sqrt{\left(\frac{dx(s)}{ds}\right)^2 + \left(\frac{dy(s)}{ds}\right)^2 + \left(\frac{dz(s)}{ds}\right)^2} ds, \quad (2b)$$

přičemž lze psát $d\vec{l} = \vec{t} dl$, kde \vec{t} je jednotkový vektor ve směru tečny v daném místě křivky. Křivkový integrál I. druhu vypočteme následovně

$$\int_C f(x, y, z) dl = \int_a^b f(x(s), y(s), z(s)) dl \quad (3)$$

přičemž za dl na pravé straně rovnice musíme dosadit (2b). Křivkový integrál II. druhu vypočteme následovně

$$\int_C \vec{v}(x, y, z) \cdot d\vec{l} = \int_a^b \vec{v}(x(s), y(s), z(s)) \cdot d\vec{l} \quad (4)$$

přičemž za $d\vec{l}$ na pravé straně rovnice musíme dosadit (2a).

Plošný integrál

Plochu v prostoru parametrizujeme pomocí dvou parametrů $(s, t) \in \Sigma$, kde Σ je podmnožina \mathbb{R}^2

$$(s, t) \rightarrow \vec{r}(s, t) = (x(s, t), y(s, t), z(s, t)). \quad (5)$$

Pro jednoduchost předpokládejme, že množina Σ je obdélník $\Sigma = (a_1, b_1) \times (a_2, b_2)$, což znamená, že parametry mohou nabývat hodnot $s \in (a_1, b_1)$ a $t \in (a_2, b_2)$. Infinitesimální plošný element vypočteme jako

$$d\vec{S} = \left(\frac{\partial \vec{r}(s, t)}{\partial s} \times \frac{\partial \vec{r}(s, t)}{\partial t} \right) ds dt = \det \begin{pmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ \frac{\partial x(s, t)}{\partial s} & \frac{\partial y(s, t)}{\partial s} & \frac{\partial z(s, t)}{\partial s} \\ \frac{\partial x(s, t)}{\partial t} & \frac{\partial y(s, t)}{\partial t} & \frac{\partial z(s, t)}{\partial t} \end{pmatrix} ds dt, \quad (6a)$$

$$dS = |d\vec{S}| = \left| \frac{\partial \vec{r}(s, t)}{\partial s} \times \frac{\partial \vec{r}(s, t)}{\partial t} \right| ds dt, \quad (6b)$$

přičemž lze psát $d\vec{S} = \vec{n} dS$, kde \vec{n} je jednotkový vektor kolmý k ploše v daném bodě. Plošný integrál I. druhu vypočteme následovně

$$\iint_S f(x, y, z) dS = \int_{a_2}^{b_2} \int_{a_1}^{b_1} f(x(s, t), y(s, t), z(s, t)) dS, \quad (7)$$

přičemž za dS na pravé straně rovnice musíme dosadit (6b). Plošný integrál II. druhu vypočteme následovně

$$\iint_S \vec{v}(x, y, z) \cdot d\vec{S} = \int_{a_2}^{b_2} \int_{a_1}^{b_1} \vec{v}(x(s, t), y(s, t), z(s, t)) \cdot d\vec{S}, \quad (8)$$

přičemž za $d\vec{S}$ na pravé straně rovnice musíme dosadit (6a).

Objemový integrál

Těleso v prostoru parametrizujeme pomocí tří parametrů $(s, t, u) \in \Omega$, kde Ω je podmnožina \mathbb{R}^3

$$(s, t, u) \rightarrow \vec{r}(s, t, u) = (x(s, t, u), y(s, t, u), z(s, t, u)). \quad (9)$$

Pro jednoduchost předpokládejme, že množina Ω je kvádr $\Omega = (a_1, b_1) \times (a_2, b_2) \times (a_3, b_3)$, což znamená, že parametry mohou nabývat hodnot $s \in (a_1, b_1)$, $t \in (a_2, b_2)$ a $u \in (a_3, b_3)$. K výpočtu objemového integrálu budeme potřebovat Jacobián (determinant Jacobiho matice), který vypočteme následovně

$$J = \det \begin{pmatrix} \frac{\partial x(s, t, u)}{\partial s} & \frac{\partial x(s, t, u)}{\partial t} & \frac{\partial x(s, t, u)}{\partial u} \\ \frac{\partial y(s, t, u)}{\partial s} & \frac{\partial y(s, t, u)}{\partial t} & \frac{\partial y(s, t, u)}{\partial u} \\ \frac{\partial z(s, t, u)}{\partial s} & \frac{\partial z(s, t, u)}{\partial t} & \frac{\partial z(s, t, u)}{\partial u} \end{pmatrix}. \quad (10)$$

Objemový integrál pak vypočteme pomocí vztahu

$$\int_V f(x, y, z) dV = \int_{a_3}^{b_3} \int_{a_2}^{b_2} \int_{a_1}^{b_1} f(x(s, t, u), y(s, t, u), z(s, t, u)) |J| ds dt du. \quad (11)$$

Gradient, divergence, rotace

Operátor nabra:

$$\nabla = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) \quad (12)$$

Gradient skalárního pole f :

$$\text{grad } f = \nabla f = \left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z} \right) \quad (13)$$

Divergence vektorového pole $\vec{v} = (v_x, v_y, v_z)$:

$$\text{div } \vec{v} = \nabla \cdot \vec{v} = \frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z} \quad (14)$$

Rotace vektorového pole $\vec{v} = (v_x, v_y, v_z)$:

$$\text{rot } \vec{v} = \nabla \times \vec{v} = \left(\frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z}, \frac{\partial v_x}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial x}, \frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \right) \quad (15)$$

Integrální věty

Gaussova věta

$$\oiint_S \vec{v} \cdot d\vec{S} = \iiint_V \text{div } \vec{v} dV, \quad (16)$$

kde plocha S ohraničuje objem V a $d\vec{S}$ je ve směru vnější normály.

Stokesova věta

$$\oint_C \vec{v} \cdot d\vec{l} = \iint_S \text{rot } \vec{v} \cdot d\vec{S}, \quad (17)$$

kde křivka C tvoří hranici plochy S , přičemž křivka C je kladně orientovaná křivka.