

Přednáška 05A

Transformace souřadnic při integraci

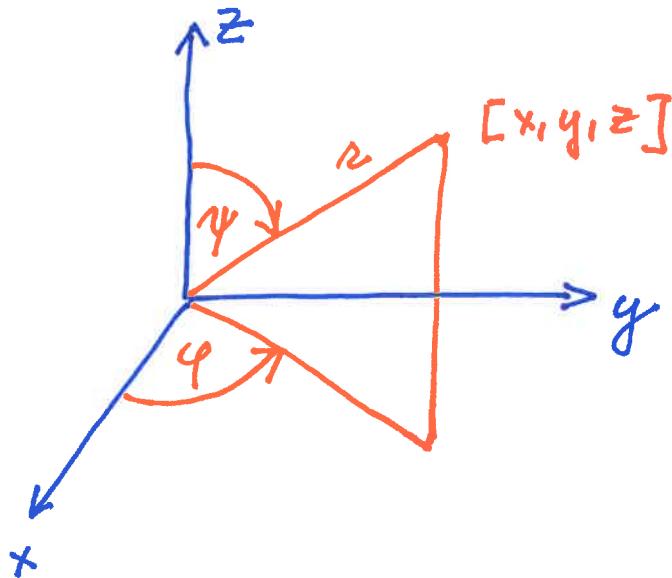
Aplikace

Opakování - viz předchozí přednáška

Výta o transformaci

Válkové souřadnice

Sférické souřadnice



$$x = r \cos \varphi \sin \psi$$

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$y = r \sin \varphi \sin \psi$$

$$\tan \varphi = \frac{y}{x}$$

$$z = r \cos \psi$$

$$\cos \psi = \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

$$r \in [0, \infty)$$

$$\varphi \in [0, 2\pi]$$

$$\psi \in [0, \pi]$$

(2)

Růček Vypočítejte

$$\int_V x^2 + y^2 + z^2 \, dx \, dy \, dz$$

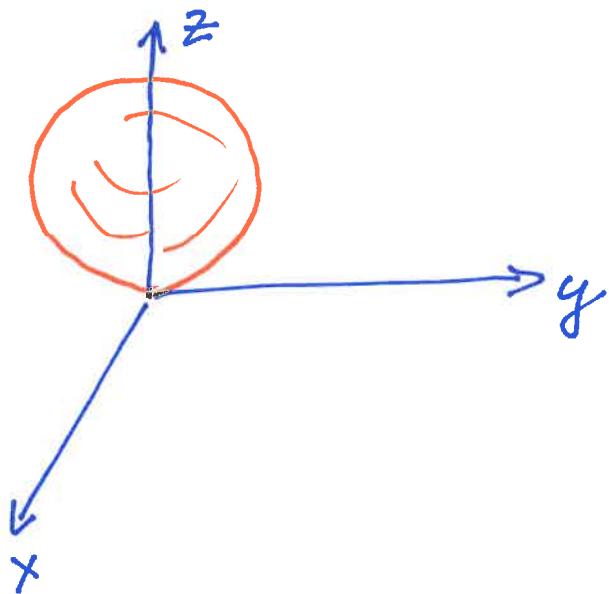
dele $V \subseteq \mathbb{R}^3$ je možno na omezená' plackou

$$x^2 + y^2 + z^2 = z$$

Rozšíření Placka je sféra

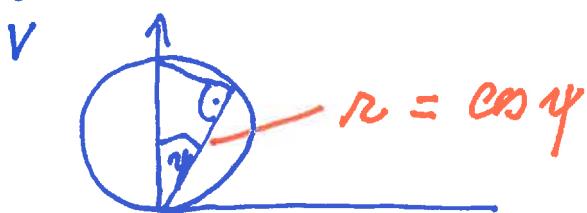
$$x^2 + y^2 + \left(z - \frac{1}{2}\right)^2 = \left(\frac{1}{2}\right)^2$$

se středem $[0, 0, \frac{1}{2}]$ a poloměrem $\frac{1}{2}$.



Budeme pracovat s sferickými souřadnicemi

$$\int_V r^3 \sin \varphi \, dr \, d\varphi \, d\psi = \int_0^{2\pi} \int_0^{\pi/2} \int_0^r r^2 \sin \varphi \, dr \, d\varphi \, d\psi$$



$$\begin{aligned}
 &= \int_0^{2\pi} \int_0^{\pi/2} \left[\frac{r^4}{4} \right]_0^{\cos \varphi} \sin \varphi \, d\varphi \, d\varphi = \\
 &= \int_0^{2\pi} \left(\int_0^{\pi/2} \frac{\cos^4 \varphi}{4} \sin \varphi \, d\varphi \right) \, d\varphi = \\
 &= \int_0^{2\pi} \left(\int_1^0 -\frac{u^4}{4} \, du \right) \, d\varphi = \int_0^{2\pi} \left(\int_0^1 \frac{u^4}{4} \, du \right) \, d\varphi \\
 &= \int_0^{2\pi} \left[\frac{u^5}{20} \right]_0^1 \, d\varphi = \frac{1}{10} \text{ JG}.
 \end{aligned}$$

Fyzikální aplikace

① Kvantnost - těleso o objemu V (množina)
s hustotou $\rho(x, y, z)$ má kvantnost

$$M = \int_V \rho(x, y, z) \, dx \, dy \, dz$$

② Těžiště tělesa Těleso s množinou $V \subseteq \mathbb{R}^3$, hustotou $\rho(x, y, z)$.
Pal souřadnice $[x_0, y_0, z_0]$ jež těžiště
jsou $x_0 = \frac{1}{M} \int_V x \rho(x, y, z) \, dx \, dy \, dz$,

(4)

$$y_0 = \frac{1}{M} \int_V y \rho(x, y, z) dx dy dz,$$

$$z_0 = \frac{1}{M} \int_V z \rho(x, y, z) dx dy dz.$$

(3) Momentul relativacinali tēlesa sajī'majī'cī'ka
mnořina V a hustotě $\rho(x, y, z)$ mělledem
k ose l je

$$I_x = \int_V \rho(x, y, z) d(x, y, z) dx dy dz$$

kde $d(x, y, z)$ je vzdálenost bodu od osy $[x, y, z]$ od osoy l .

PříkladyTěžiště nížečky $[0, a]$

$$M = \int_0^a 1 dx = a$$

$$x_0 = \frac{1}{M} \int_0^a x dx = \frac{1}{a} \left[\frac{x^2}{2} \right]_0^a = \frac{a}{2}$$

Těžiště Δ s měly $[0,0], [a,0], [b,c], c > 0$

$$M = \int_{\Delta} 1 dx dy =$$

(5)

$$= \int_0^b \left(\int_0^{\frac{x}{b}c} 1 \, dy \right) dx + \int_b^a \left(\int_0^{c(1-\frac{y-b}{a-b})} 1 \, dy \right) dx$$

$$= \int_0^b \frac{x}{b} \cdot c \, dx + \int_b^a c \left(1 - \frac{x-b}{a-b} \right) dx =$$

$$= \frac{b^2}{2} \cdot \frac{c}{b} + \left[c \left(x - \frac{(x-b)^2}{2(a-b)} \right) \right]_b^a =$$

$$= \frac{bc}{2} + \cancel{c(x-b)} \left(a - \frac{(a-b)^2}{2(a-b)} \right)$$

$$- c(b) = \frac{bc}{2} + ca - \frac{c(a-b)}{2} - cb$$

$$= \frac{ac}{2}$$

Vysíla nám, co málo.

$$\frac{xc}{2} x_0 = \cancel{\int_{\Delta} x \, dxdy} = \int_0^b x \int_0^{\frac{x}{b}c} 1 \, dy +$$

$$+ \int_b^a x \left(\int_0^{c(1-\frac{y-b}{a-b})} 1 \, dy \right) dx =$$

$$= \int_0^b \frac{x^2}{b} \cdot c \, dx + \int_b^a c x \left(1 - \frac{x-b}{a-b} \right) dx =$$

$$= c \left[\frac{x^3}{3b} \right]_0^b + \left[c \frac{x^2}{2} \right]_b^a - c \left[\frac{\frac{x^3}{3} - b \frac{x^2}{2}}{a-b} \right]_b^a =$$

(6)

$$= \dots = \frac{ac}{2} \quad \frac{a+b}{3}$$

Tedy $x_0 = \frac{a+b}{3} = \frac{0+0+b}{3}$.

Analognicky

$$y_0 = \frac{c}{3} = \frac{0+0+c}{3}$$

Příklad Těmito kružnými dělícími

$$x^2 + y^2 \leq 1$$

leží kružna je ujměna' mzdou' levači' bodu
 $[x, y]$ od bodu $[1, 0]$.

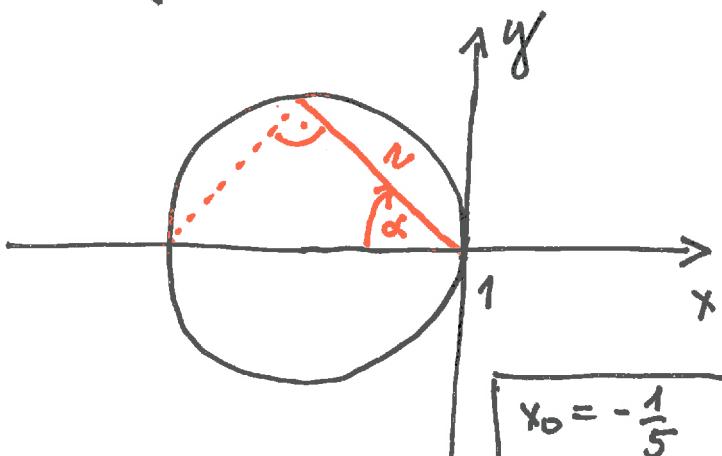
$$\rho(x, y) = k \cdot \sqrt{(x-1)^2 + y^2}$$

$$M = \int_{x^2+y^2=1} k \cdot \sqrt{(x-1)^2 + y^2} dx dy =$$

=

$$x = 1 - r \cos \alpha$$

$$y = r \sin \alpha$$



$$x_0 = -\frac{1}{5}$$

$$y_0 = 0$$

absolutní hodnota Jacobianu je r

$$M = \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \left(\int_0^{r \cos \alpha} kr^2 dr \right) d\alpha$$

$$x_0 = \frac{1}{M} \int_{-\pi/2}^{\pi/2} \left(\int_0^{r \cos \alpha} kr^3 \cos \alpha dr \right) d\alpha$$