

Přednáška 06a

ještě k integraci po křivkách a plochách

Diferenciální formy v \mathbb{R}^3

0- formy jsou funkce

$$1\text{- formy} \quad w = f(x, y, z) dx + g(x, y, z) dy + h(x, y, z) dz$$

$$2\text{- formy} \quad w = f(x, y, z) dy \wedge dz + g(x, y, z) dz \wedge dx + h(x, y, z) dx \wedge dy$$

$$3\text{- formy} \quad w = f(x, y, z) dx \wedge dy \wedge dz$$

k- formy lze viditelným způsobem počítat.

Lze je rovněž integrovat, 1- formy přes křivky,

2- formy přes plochy a 3- formy přes omezené
~~na~~ omezené množiny v \mathbb{R}^3

C křivka, S plocha, $M \subseteq \mathbb{R}^3$ omezená omezená

Integrace 1- formy

$$\int_C f dx + g dy + h dz = \int_a^b \left\{ f(\varphi(t)) \varphi_1'(t) + g(\varphi(t)) \varphi_2'(t) + h(\varphi(t)) \varphi_3'(t) \right\} dt$$

kele $\varphi : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^3$ je parametrizace křivky

C , která má svou vlastní orientaci.

Integrace 2-formy - 2 -

$$\int_S f dy \wedge dz + g dz \wedge dx + h dx \wedge dy =$$

$$= \int_N \{ f(\varphi(u,v)) A(u,v) + g(\varphi(u,v)) B(u,v) + h(\varphi(u,v)) C(u,v) \} du dv$$

kde $\varphi: N \rightarrow \mathbb{R}^3$ je parametrizace plochy S

a $\begin{pmatrix} \frac{\partial \varphi}{\partial u} \\ \frac{\partial \varphi}{\partial v} \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} \frac{\partial \varphi}{\partial u} \\ \frac{\partial \varphi}{\partial v} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A(u,v) \\ B(u,v) \\ C(u,v) \end{pmatrix}$ je vektor ve směru
vnější normály

Integrace 3-formy

$$\int_M f dx \wedge dy \wedge dz = \int_M f dx dy dz$$

Formy lze mezi sebou násobit. Symbol
pro násobení je \wedge a součin k -formy
a l -formy je $(k+l)$ -forma. Pravidla pro
násobení jsou tato:

$$dx \wedge dy = -dy \wedge dx, \quad dx \wedge dz = -dz \wedge dx, \quad dy \wedge dz = -dz \wedge dy$$

Odtud plyne $dx \wedge dx = 0 = dy \wedge dy = dz \wedge dz$.

Dále

$$(aw^1 + bw^2) \wedge w^3 = aw^1 \wedge w^3 + bw^2 \wedge w^3$$

kde a, b jsou funkce, w^1 a w^2 k -formy
a w^3 je l -forma.

Další operace s formami je diferenciál.

Diferenciál k -formy w je $(k+1)$ -forma dw .

Diferenciál 0-formy (funkce)

$$d(f) = \frac{\partial f}{\partial x}(x, y, z) dx + \frac{\partial f}{\partial y}(x, y, z) dy + \frac{\partial f}{\partial z}(x, y, z) dz$$

Diferenciál 1-formy

$$\begin{aligned} d(f dx + g dy + h dz) &= \frac{\partial f}{\partial x} \underbrace{dx \wedge dx}_{=0} + \frac{\partial f}{\partial y} \underbrace{dy \wedge dx}_{=-dx \wedge dy} \\ &+ \frac{\partial f}{\partial z} dz \wedge dx + \dots + \frac{\partial h}{\partial z} \underbrace{dz \wedge dz}_{=0} = \\ &= \left(\frac{\partial g}{\partial x} - \frac{\partial f}{\partial y} \right) dx \wedge dy + \left(\frac{\partial f}{\partial z} - \frac{\partial h}{\partial x} \right) dz \wedge dx + \left(\frac{\partial h}{\partial y} - \frac{\partial g}{\partial z} \right) dy \wedge dz \end{aligned}$$

Diferenciál 2-formy

$$\begin{aligned} d(f dy \wedge dz + g dz \wedge dx + h dx \wedge dy) &= \\ &= \frac{\partial f}{\partial x} dx \wedge dy \wedge dz + \frac{\partial f}{\partial y} \underbrace{dy \wedge dy \wedge dz}_{=0} + \frac{\partial f}{\partial z} \underbrace{dz \wedge dy \wedge dz}_{=0} \\ &+ \dots + \frac{\partial h}{\partial z} \underbrace{dz \wedge dx \wedge dy}_{=dx \wedge dy \wedge dz} = \\ &= \frac{\partial f}{\partial x} dx \wedge dy \wedge dz + \frac{\partial g}{\partial y} dx \wedge dy \wedge dz + \frac{\partial h}{\partial z} dx \wedge dy \wedge dz \\ &= \left(\frac{\partial f}{\partial x} + \frac{\partial g}{\partial y} + \frac{\partial h}{\partial z} \right) dx \wedge dy \wedge dz \end{aligned}$$

Stokesova věta

Nechť M je „ k -rozměrná množina“ a ∂M její „ $(k-1)$ -rozměrná“ hranice. Pak má $(k-1)$ -rozměrnou formu w platí

$$\int_{\partial M} w = \int_M dw.$$

2dlaňní případy

① M podmnožina v \mathbb{R}^2 ohraničená křivkou $C = \partial M$. Pak má 1-formu $w = f dx + g dy$ platí

$$\oint_C f dx + g dy = \int_M \left(\frac{\partial g}{\partial x} - \frac{\partial f}{\partial y} \right) dx \wedge dy.$$

To je Greenova věta a předstírá přednášky

② M podmnožina v \mathbb{R}^3 ohraničená plochou $S = \partial M$. Pak má 2-formu $w = f dy \wedge dz + g dz \wedge dx + h dx \wedge dy$ platí

$$\int_S f dy \wedge dz + g dz \wedge dx + h dx \wedge dy = \int_M \left(\frac{\partial f}{\partial x} + \frac{\partial g}{\partial y} + \frac{\partial h}{\partial z} \right) dx \wedge dy \wedge dz$$

To je Gaussova - Ostrogradského věta.

③ S je plocha v \mathbb{R}^3 , jejíž hranici je křivka $C = \partial S$. Pro 1 -formu $w = f dx + g dy + h dz$ platí

$$\int_C f dx + g dy + h dz = \int_S \left(\frac{\partial g}{\partial x} - \frac{\partial f}{\partial y} \right) dx \wedge dy$$

$$+ \left(\frac{\partial h}{\partial y} - \frac{\partial g}{\partial z} \right) dy \wedge dz + \left(\frac{\partial f}{\partial z} - \frac{\partial h}{\partial x} \right) dz \wedge dx$$

Diferenciální rovnice

Motivace

Růst populace

$y(t)$ velikost populace v čase t

$$y'(t) = ry(t)$$

Rěšení je

$$y(t) = Ce^{rt}$$

Jiný model

$$y'(t) = ry(t) + s$$

Výkon je konstantní přírůstek $y(t) = -\frac{s}{r}$. (Dosadíte!)

Obecné řešení je

$$y(t) = Ce^{rt} - \frac{s}{r}$$

(Přesvědčte se o tom!)

Kmitání pružiny - velikost rychlosti y
druhá derivace y'' je úměrně velikosti rychlosti
s opačným znaménkem

$$y''(t) = -y(t)$$

Všechna řešení tvoří vektor

$$a \sin t + b \cos t = R \sin(t - \tau)$$

K určení použijeme analýzu

$$y(\tau) \text{ a } y'(\tau)$$

Tlumění kmitky

$$y''(t) = -y(t) - \alpha y'(t)$$

Diferenciální rovnice 1. řádu

$$F(x, y, y') = 0$$

ne nějakou pomocí funkci F . Hledáme
funkci $y(x)$ na nějakém intervalu, která
ma derivaci a platí

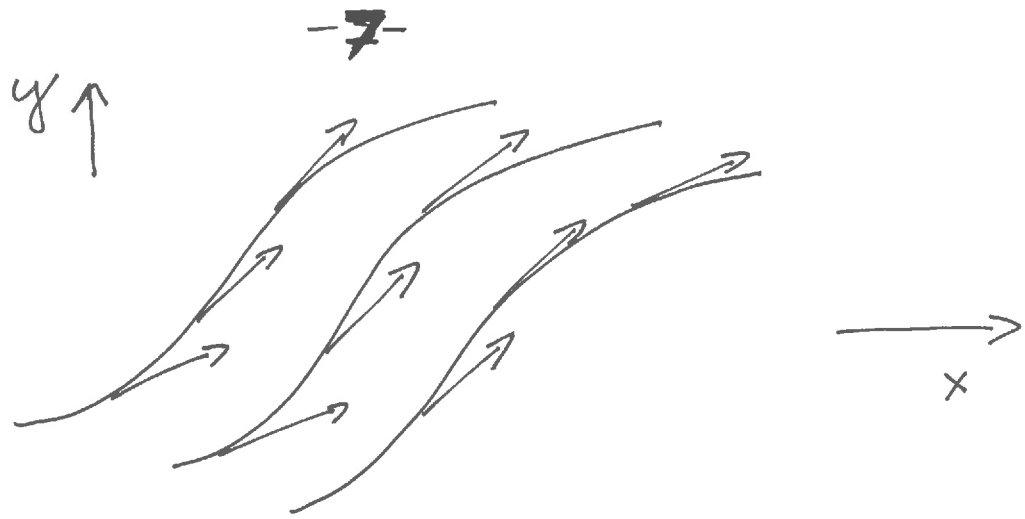
$$F(x, y(x), y'(x)) = 0$$

Obvykle máme

$$y' = f(x, y)$$

Geometrický význam v \mathbb{R}^2 máme sada'no vektorové
pole $v(x, y) = (1, f(x, y))$ a hledáme křivky

sadane jako grafy funkci $\varphi(x) = (x, y(x))$, které mají
tečny sadane vektorovým polem.



Rovnice se separovanými proměnnými

$$y' = f(x)g(y)$$

Předpokládaíme $g(y) \neq 0$

$$\frac{y'}{g(y)} = f(x)$$

$$\frac{y'(t)}{g(y(t))} = f(t) \quad \text{integrujeme od } x_0 \text{ do } x$$

$$\int_{x_0}^x \frac{y'(t)}{g(y(t))} dt = \int_{x_0}^x f(t) dt$$

$$\int_{y_0=y(x_0)}^{y=y(x)} \frac{1}{g(z)} dz = \int_{x_0}^x f(t) dt$$

$$G(y) = C + F(x)$$

kde G a F jsou primitivní funkce.

Příklad

$$y'(x) = x y(x)$$

$$\int_{y_0}^y \frac{y'(t)}{y(t)} dt = \int_{x_0}^x t$$

$$\ln|y(x)| - \ln|y(x_0)| = \frac{1}{2}x^2 - \frac{1}{2}x_0^2$$

$$\ln|y(x)| = \frac{1}{2}x^2 + C$$

$$|y(x)| = e^{\frac{1}{2}x^2 + C} = D e^{\frac{1}{2}x^2}$$

$y(0)$ je kladné, pak

$$y(x) = y(0) e^{\frac{1}{2}x^2}$$

$y(0)$ je záporné, pak $D = -y(0)$ a

$$y(x) = y(0) e^{\frac{1}{2}x^2}$$

$y(0) = 0$ pak máme řešení

$$y(x) = y(0) e^{\frac{1}{2}x^2} \equiv 0.$$

