

Παράδειγμα:

Έστω $S = \varphi(K)$, $K = \overline{B}((0,0), 1) \quad \forall (s,t) \in T$

$\varphi(u,v) = \begin{pmatrix} u \\ v \\ u \cdot v \end{pmatrix}$. Να υπολογιστεί το σταθμισμένο

$$I = \int_{\text{αντι}} \varphi (x, y, z) \cdot n \, d\sigma$$

$$\begin{aligned} I &= \int_{\varphi} (x, y, z) \cdot n \, d\sigma = \int_{\overline{B}((0,0), 1)} (u, v, u \cdot v) \cdot N(\varphi(u, v)) \, d(u, v) = \\ &= \int_{\overline{B}((0,0), 1)} (u, v, u \cdot v) \cdot \left(\frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} \right) \cdot d(u, v) = \end{aligned}$$

$$= \int_{\bar{B}((0,0),1)} (u, v, u \cdot v) \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ v \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ u \end{pmatrix} \right) d(u, v) =$$

$$= \int_{\bar{B}((0,0),1)} (u, v, u \cdot v) \cdot \begin{vmatrix} \bar{e}_1 & \bar{e}_2 & \bar{e}_3 \\ 1 & 0 & v \\ 0 & 1 & u \end{vmatrix} d(u, v) =$$

$$= \int_{\bar{B}((0,0),1)} (u, v, u \cdot v) \cdot (-v, -u, 1) d(u, v) =$$

$$= \int_{\bar{B}((0,0),1)} -uv - uv + uv d(u, v) = - \int_{\bar{B}((0,0),1)} u \cdot v d(u, v) \quad (1)$$

Μετατροπή σε πολικές συντεταγμένες

$$\begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \rho \cdot \cos \varphi \\ \rho \cdot \sin \varphi \end{pmatrix}, \quad \rho \in [0, 1] \quad \text{και} \quad \varphi \in [0, 2\pi]$$

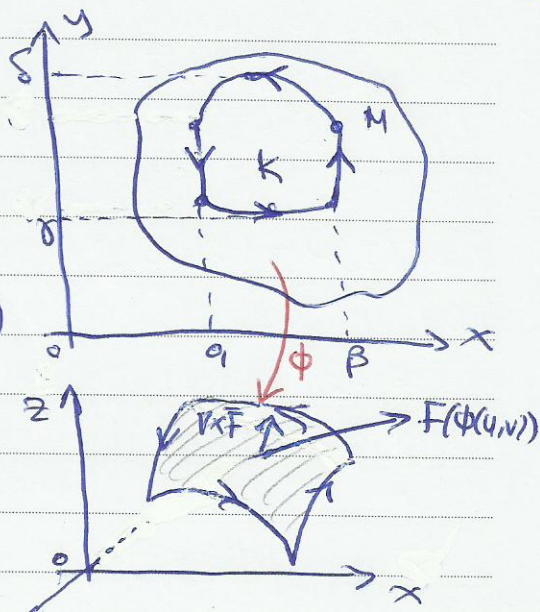
$$(1) \rightarrow I = \int_0^{2\pi} \int_0^1 \rho^2 \cos \varphi \cdot \sin \varphi \, d\rho \, d\varphi = 0.$$

ΘΕΩΡΗΜΑ (STOKES)

Έστω $M \subset \mathbb{R}^2$ ανοικτό, ∂M ένα κανονικό χωρίο ως προς x και y με θετικό προσανατολισμένο σύνορο $\partial K = \gamma([a, b])$ με $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$ υπό επιμέτρηση c^1 (κανονική) κατεύθυνση, φ η παραμετρική επιφάνεια με σύνολο παραμέτρων K , $\Phi: M \rightarrow \mathbb{R}^3$ C^2 και $F: N \rightarrow \mathbb{R}^3$ με $N \supset \varphi(K)$ C^1

τότε:

$$\int_{\partial \varphi} (\nabla \times F) \cdot n \, d\sigma = \int_{\varphi(K)} F \cdot d(x, y, z)$$



now

$$\nabla \times F = \begin{vmatrix} e_1 & e_2 & e_3 \\ \partial/\partial x & \partial/\partial y & \partial/\partial z \\ F_1 & F_2 & F_3 \end{vmatrix} = \text{curl } f$$