

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

Παρατήρηση:

Το φορ είναι το σύνορο του $\phi(k)$ και λέμε ότι είναι θετικά προσανατολισμένο.

Το $\text{curl } F = \text{rot } F$ ονομάζεται στροβιλισμός ει F (και μετράει κατά πόσο το διανυσματικό πεδίο ταχύτητας F "στροβιλίζεται" γύρω από ένα σημείο)

Άσκηση

Να επαληθεύσει το θεώρημα του Stokes για το $F(x, y, z) = (2y, 3x, -z^2)$ και την επιφάνεια $S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z^2 = 4, z \geq 0\}$

Λύση

$$\nabla \times F = \begin{vmatrix} e_1 & e_2 & e_3 \\ \partial/\partial x & \partial/\partial y & \partial/\partial z \\ 2y & 3x & -z^2 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

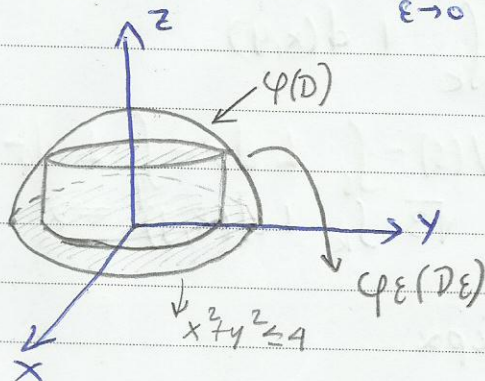
$$S = \phi(k)$$

$$\phi(x, y) = \begin{pmatrix} x \\ y \\ \sqrt{4-x^2-y^2} \end{pmatrix} \quad \text{και} \quad k = D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 4\}$$

$$N(\phi(x, y)) = \left(-\frac{\partial \phi}{\partial x}, -\frac{\partial \phi}{\partial y}, 1 \right) = \left(-\frac{x}{\sqrt{4-x^2-y^2}}, -\frac{y}{\sqrt{4-x^2-y^2}}, 1 \right)$$

$$\begin{aligned} \int_{\phi} \nabla \times F \cdot n \, d\sigma &= \int_D (\nabla \times F)(\phi(x, y)) \cdot N(\phi(x, y)) \, d(x, y) \\ &= \int_D 1 \, d(x, y) = 4\pi \end{aligned}$$

ΠΡΟΣΟΧΗ: Η παραμετρικοποίηση ϕ αυτή του άνω ημισφαιρίου δεν είναι "καλή" υπό των εννοιών στο $\partial D = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 4\}$ δεν μπορούμε να ορίσουμε (εύκολα) καθετό διάνυσμα. Παρόλα αυτά ο υπολογισμός του σθουλήρωματός είναι σωστός, επειδή μπορούμε να θεωρήσουμε την $\phi_\epsilon: D_\epsilon \rightarrow \mathbb{R}^3$, $\phi_\epsilon(x,y) = (x, y, \sqrt{4-x^2-y^2})^T$, $(x,y) \in D_\epsilon$ όπου $D_\epsilon = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 4 - \epsilon\}$ με $\epsilon > 0$ και μετά το $\lim_{\epsilon \rightarrow 0} \int_{\phi_\epsilon} (\nabla \times F) \cdot n \, d\sigma = \int_{\phi} (\nabla \times F) \cdot n \, d\sigma$



Μια παραμετρική για το D

$$\text{Είναι } \gamma(\varphi) = \begin{pmatrix} 2 \cos \varphi \\ 2 \sin \varphi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$\gamma'(\varphi) = \begin{pmatrix} -2 \sin \varphi \\ 2 \cos \varphi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -y \\ x \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \varphi(\gamma(t)) &= \begin{pmatrix} 2 \cos \varphi \\ 2 \sin \varphi \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \int_{\varphi \circ \gamma} F \cdot d(x,y,z) = \\ &= \int_0^{2\pi} \underbrace{F(\varphi \circ \gamma(\varphi))}_{(4 \sin \varphi, 0 \cos \varphi, 0)} \cdot \underbrace{(\varphi \circ \gamma)'(\varphi)}_{(-2 \sin \varphi, 2 \cos \varphi, 0)} d\varphi = \\ &= 4\pi \end{aligned}$$

Άσκηση

Με το θ του Stokes Υπολογίστε το $\int_{\Gamma} (y, z, x) \cdot d(x,y,z)$ όπου Γ θετικό προσανατολισμένη τομή του επιπέδου $x+y+z=0$ και της σφαίρας $x^2+y^2+z^2=1$.

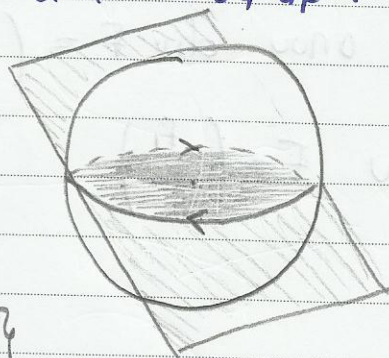
Λύση

Αφού το επίπεδο $x+y+z=0$ περνά από το $(0,0,0)$ η Γ

είναι κύκλος ακτίνας r

$$\Gamma = \{(x,y, -x-y) : x^2 + y^2 + (x+y)^2 = 1\}$$

$$S = \{(x,y, -x-y) : x^2 + y^2 + (x+y)^2 \leq 1\}, \quad V(S)$$



$$\varphi(x, y) = (x, y, -x-y)^T \quad K = \{(x, y) : x^2 + y^2 + (x+y)^2 \leq 1\}$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x} \times \frac{\partial \varphi}{\partial y} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Εξ' αλλού, για $F(x, y, z) = (y, z, x)$

$$(\nabla \times F)(x, y, z) = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \Rightarrow \int_{\phi} (\nabla \times F)_n \, d\sigma =$$

$$= \int_K (\nabla \times F)(\varphi(x, y)) \cdot \left(\frac{\partial \varphi}{\partial x} \times \frac{\partial \varphi}{\partial y} \right)(x, y) \, d(x, y) =$$

$$= \int_K \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \, d(x, y) = -3 \int_K 1 \, d(x, y)$$

Γνωρίζουμε όμως ότι $\pi = V(S) = \int_S 1 \, d\sigma = \int_{\phi} 1 \, d\sigma =$
 $= \int_K \left\| \frac{\partial \varphi}{\partial x} \times \frac{\partial \varphi}{\partial y} \right\| \, d(x, y) = \sqrt{3} \int_K 1 \, d(x, y) \Rightarrow$

$$\Rightarrow \int_K 1 \, d(x, y) = \frac{\pi}{\sqrt{3}} \quad \text{και άρα}$$

$$\int_{\phi} (\nabla \times F)_n \, d\sigma = -\pi\sqrt{3} = \int_r (y, z, x) \, d(x, y, z) =$$

$$= \int_{\phi} \underbrace{(y, z, x)}_{F(x, y, z)} \cdot d(x, y, z)$$

ΘΕΩΡΗΜΑ GAUSS (η Θεώρημα Ανακλίσεων)

Έστω $V \subset \mathbb{R}^3$ ένα "συνεχώς διαφορίσιμο" ομαλό χωρίο ως προς τα επίπεδα xy, yz, xz με εξωτερικό μοναδιαίο ύψος στο ∂V και $F: M \rightarrow \mathbb{R}^3$ C^1 διανυσματικό πεδίο στο ανοικτό $M \supset V$ τότε

$$\int_V \operatorname{div} F(x, y, z) \, d(x, y, z) = \int_{\partial V} F \cdot n \, d\sigma$$

όπου $\operatorname{div} F = \left(\frac{\partial F_1}{\partial x}, \frac{\partial F_2}{\partial y}, \frac{\partial F_3}{\partial z} \right)(x, y, z) \, dV =$

όπου $F = \begin{pmatrix} F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{pmatrix} = \nabla \cdot F$ όπου $\nabla F = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right)$