

Глава 2. Глава 6. Замечание 1.

1° Градиент. Если $u(r) = u(x, y, z)$, $r = xi + yj + zk$, есть непрерывно дифференцируемое скалярное поле, то градиентом его называется вектор

$$\text{grad } u = \frac{\partial u}{\partial x} i + \frac{\partial u}{\partial y} j + \frac{\partial u}{\partial z} k.$$

Градиент поля u в данной точке (x, y, z) направлен по нормали к поверхности уровня $u(x, y, z) = C$, проходящей через эту точку.

Этот вектор для каждой точки поля по величине

$$|\text{grad } u| = \sqrt{\left(\frac{\partial u}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial u}{\partial y}\right)^2 + \left(\frac{\partial u}{\partial z}\right)^2}$$

и направлению дает наибольшую скорость изменения функции u .

Производная поля u в некотором направлении $l(\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma)$ равна:

$$\frac{\partial u}{\partial l} = \langle \text{grad } u, l \rangle = \frac{\partial u}{\partial x} \cos \alpha + \frac{\partial u}{\partial y} \cos \beta + \frac{\partial u}{\partial z} \cos \gamma.$$

2° Дивергенция поля и роторные поля.

Если $a(r) = a_x(x, y, z)i + a_y(x, y, z)j + a_z(x, y, z)k$ есть непрерывно дифференцируемое векторное поле, то скаляр

$$\text{div } a = \frac{\partial a_x}{\partial x} + \frac{\partial a_y}{\partial y} + \frac{\partial a_z}{\partial z}$$

называется дивергенцией этого поля.

Вектор

$$\text{rot } a = \begin{vmatrix} i & j & k \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ a_x & a_y & a_z \end{vmatrix}$$

называется ротором векторного поля или вихрем поля.

3° Поток вектора через поверхность.

Если вектор $a(r)$ порождает векторное поле в области $\mathcal{E}$, то поток вектора через данную поверхность S , расположенную в $\mathcal{E}$, в указанную сторону, характеризуемую единичными векторами нормали $n =$

$(\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma)$, называется интеграл

$$\iint_S a_n ds = \iint_S (a_x \cos \alpha + a_y \cos \beta + a_z \cos \gamma) ds,$$

где $a_n = \langle a, n \rangle$ — нормальная проекция вектора. Формула Остроградского в векторной трактовке принимает вид

$$\iint_S a_n ds = \iiint_V \operatorname{div} a \, dx dy dz,$$

где S есть поверхность, ограничивающая объем V , и n — единичный вектор внешней нормали к поверхности S .

4° Циркуляция вектора

Линейными интегралами от вектора $a(r)$, взятymi по кривой C (работа поле), называется число

$$\int_C a dr = \int_C a_x dx + a_y dy + a_z dz$$

Если контур C замкнут, то линейный интеграл называется циркуляцией вектора a вдоль контура C .

В векторной форме формула Стокса имеет вид

$$\oint_C a dr = \iint_S (\operatorname{rot} a)_n ds,$$

где C — замкнутый контур, ограничивающий поверхность S , при этом направление нормали n к поверхности S должно быть выбрано так, чтобы для наблюдателя, стоящего на поверхности S , головой по направлению нормали, обход контура C совершался против хода часовой стрелки.

5° Потенциальные поле

Векторное поле $a(r)$, являющееся градиентом скаляра u :

$$\operatorname{grad} u = a,$$

называется потенциальным, а величина u называется потенциалом

после.

Если потенциал u — однозначная функция, то

$$\int_{AB} a dr = u(B) - u(A).$$

В этом случае циркуляция вектора a равна нулю.

Необходимыми и достаточными условиями потенциальности поле a , заданного в односвязной области, является выполнение условия $\text{rot } a = 0$, т.е. поле должно быть безвихревым.

Findae: $N^{\circ} 4408 e), 4409, 4410, 4424 b), 4429, 4435, 4438, 4452.2$.

Donna: $N^{\circ} 4408 z), 4412, 4415.1, 4430, 4436, 4436.1, 4452.3, 4437$.

№4437 доказано правильно;

а) $\text{rot}(f(r)\vec{c}) - ?$

$$\vec{c} = (c_x, c_y, c_z) = \text{const}$$

$$\text{rot}(f(r)\vec{c}) = \left\{ \begin{array}{l} \text{№4435 б) } \vec{a} = f(r)\vec{c} \\ \vec{a} = f(r)\vec{c} \end{array} \right\} = f(r)\text{rot}\vec{c} + [\text{grad } f(r), \vec{c}] =$$

$$= [f'(r) \frac{\vec{r}}{r}, \vec{c}] = \frac{f'(r)}{r} [\vec{r}, \vec{c}].$$

б) $\text{rot}[\vec{c}, f(r)\vec{r}] - ?$

$$[\vec{c}, f(r)\vec{r}] = f(r)[\vec{c}, \vec{r}] \Rightarrow \text{по формуле 4435 б) } \vec{a} = f(r)$$

$$\vec{a} = [\vec{c}, \vec{r}]$$

ищем:

$$\text{rot}[\vec{c}, f(r)\vec{r}] = \text{rot}(f(r)[\vec{c}, \vec{r}]) =$$

$$= f(r)\text{rot}[\vec{c}, \vec{r}] + [\text{grad } f(r), [\vec{c}, \vec{r}]] \equiv$$

$$\text{grad } f(r) = f'(r) \frac{\vec{r}}{r}$$

$$\equiv f(r)\text{rot}[\vec{c}, \vec{r}] + \frac{f'(r)}{r} [\vec{r}, [\vec{c}, \vec{r}]] \equiv$$

используем формулу векторного анализа

$$[a, [b, c]] = b(a, c) - c(a, b) \text{ где } \forall a, b, c$$

$$[\vec{r}, [\vec{c}, \vec{r}]] = \vec{c}(\vec{r}, \vec{r}) - \vec{r}(\vec{c}, \vec{r}) = \vec{c}r^2 - \vec{r}(\vec{c}, \vec{r}).$$

$$[\vec{c}, \vec{r}] = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ c_x & c_y & c_z \\ x & y & z \end{vmatrix} = (c_y z - c_z y)\vec{i} - (c_x z - c_z x)\vec{j} + (c_x y - c_y x)\vec{k}$$

Значит

$$\text{rot}[\vec{c}, \vec{r}] = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ |c_y & c_z| & |c_x & c_z| & |c_x & c_y| \\ y & z & x & z & x & y \end{vmatrix} = \vec{i} \cdot 2c_x + \vec{j} \cdot 2c_y + \vec{k} \cdot 2c_z = 2\vec{c}$$

$$\equiv 2f(r)\vec{c} + \frac{f'(r)}{r} (\vec{c} \cdot r^2 - \vec{r}(\vec{c}, \vec{r})).$$

$$4452.3 \quad I = \int_C (y+z)dx + (z+x)dy + (x+y)dz,$$

где C — крайшая дуга большого круга сферы $x^2+y^2+z^2=25$, соединяющая точки $M(3,4,0)$ и $N(0,0,5)$

$$x = 3\cos\varphi, \quad y = 4\cos\varphi, \quad z = 5\sin\varphi, \quad 0 \leq \varphi \leq \frac{\pi}{2}$$

$$\begin{aligned} I &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} ((4\cos\varphi + 5\sin\varphi)(-3\sin\varphi) + (2 + 3\cos\varphi)(-4\sin\varphi) + 7\cos\varphi \cdot 5\cos\varphi) d\varphi = \\ &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} (-12\cos\varphi\sin\varphi - 15\sin^2\varphi - 8\sin\varphi - 12\cos\varphi\sin\varphi + 35\cos^2\varphi) d\varphi = \\ &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} (-24\cos\varphi\sin\varphi - 8\sin\varphi - 15 + 35\cos^2\varphi) d\varphi = \\ &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} (-12\sin 2\varphi - 8\sin\varphi - 15 + 25(1 + \cos 2\varphi)) d\varphi = \\ &= \left[6\cos 2\varphi + 8\cos\varphi - 15\varphi + \frac{25}{2}\sin 2\varphi \right]_0^{\frac{\pi}{2}} = -12 - 8 + 5\pi \Rightarrow \end{aligned}$$

$$\underline{I = 5\pi - 20.}$$