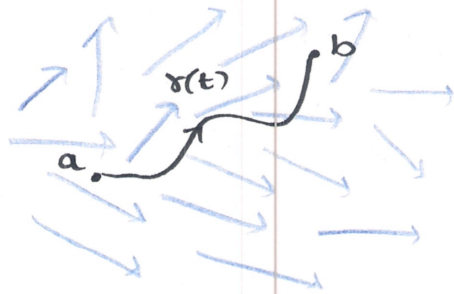


הגורמים הקאוסיות של משפט סטוקס

① משפט הגרדיאנט/ המשפט היסודי של המרחב/ נוסחאות ניוטון עייבתני.



$$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\downarrow$$

$$\text{שדה ווקטורי } \nabla f = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right)$$

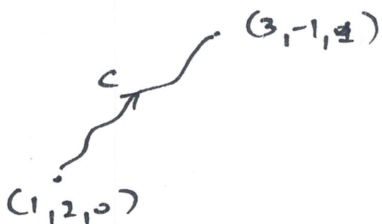
$\gamma(t)$ עקומה נתונה בין a ל- b .

נסו: $d\vec{r} = (dx_1, dx_2, \dots, dx_n)$ ווקטור השיע במיקום f .

$$\int_{\gamma} \nabla f \cdot d\vec{r} = \int_{\gamma} \frac{\partial f}{\partial x_1} dx_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} dx_n = f(b) - f(a) \quad \text{המשפט}$$

דוגמה: חשב סומ $\int_c \nabla f \cdot d\vec{r}$ עבור $f(x,y,z) = x^2 + e^{yz}$

היכן עקומה כשהיא שמתחילה ב- $(1,2,0)$ ומסתיימת ב- $(3,-1,1)$



פתרון: c עקומה כלשהי \leftarrow האינטגרל לא תלוי במתחילת המסלול סוף יק במקבולות:

$$\int_c \nabla f \cdot d\vec{r} = f(3,-1,1) - f(1,2,0) = 3^2 + e^{-1} - 1 - e^0 = 7 + \frac{1}{e}$$

נסקנו המשפט הגרדיאנט:

יש \vec{F} שדה ווקטורי משמר (קיימת פונקציה כזו $\nabla f = \vec{F}$)



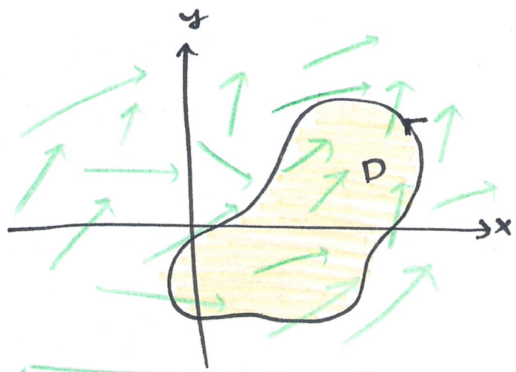
① $\int_{\gamma} \vec{F} \cdot d\vec{r}$ לא תלוי במתחילת המסלול בין a ל- b



② $\oint_{\gamma} \vec{F} \cdot d\vec{r} = 0$ לכל עקומה סגורה γ

(כי אם γ זל $a \in \gamma$ יתקיים $\int_{\gamma} \vec{F} \cdot d\vec{r} = f(a) - f(a) = 0$)

② משפט גרין:



נתון שדה ה \mathbb{R}^2 : $\vec{F} = (P, Q)$

$D \subset \mathbb{R}^2$ תחום 2 מימדי. עם גבולות סגורים. סגורה עם אוריינטציה מושהית מ- D .

אנך מתקיים:

$$\int_{\partial D} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{\partial D} P dx + Q dy = \iint_D \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy = \iint_D \text{rot } \vec{F} \cdot \vec{n} dx dy$$

כאשר $\vec{n} = (0, 0, 1)$ ווקטור נורמל לתחום D כאשר \mathbb{R}^2 הוא מישור xy ב- \mathbb{R}^3

③ משפט סטוקס:



נתון שדה ה \mathbb{R}^3 : $\vec{F} = (P, Q, R)$

$\Omega \subset \mathbb{R}^3$ תחום 3-מימדי $\leftarrow \partial \Omega$ גבולות סגורים. סגורה (עם אוריינטציה מושהית)

$\text{rot } \vec{F} = (R_y - Q_z, P_z - R_x, Q_x - P_y)$ יצא

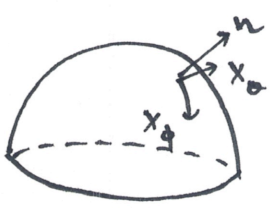
$$\begin{aligned} \int_{\partial \Omega} \vec{F} \cdot d\vec{r} &= \int_{\partial \Omega} P dx + Q dy + R dz \\ &= \iint_{\Omega} \left(\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z} \right) dx dy dz + \left(\frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x} \right) dz dx dy + \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy dz \\ &= \iint_{\Omega} \text{rot } \vec{F} \cdot \vec{n} dS \end{aligned}$$

(אנך מתקיים)

* משפט גרין הוא מקרה פרטי של משפט סטוקס. כי אם $\vec{n} = (0, 0, 1)$!

$\text{rot } \vec{F} = (0, 0, \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y})$

בפתור נסחר סטוקס חשב $\iint_M \text{rot } \vec{F} \cdot \vec{n} dS$ ואנו $\vec{F} = x^2 \vec{i} + y^2 \vec{j} + z^2 \vec{k}$
 ! $M = \{x^2 + y^2 + z^2 = 1, z \geq 0\}$! וקטוי טורמל הזין \vec{n} ו- M .



כמון: האוריינטציה ה- M קבצה על וקטוי הנורמל הזין

← הפרמטריזציה התמאית האוריינטציה 15: (צין נמדוק)

$$\chi(\phi, \theta) = (\sin \phi \cos \theta, \sin \phi \sin \theta, \cos \phi)$$

השפה $\phi = \frac{\pi}{2}$! χ_ϕ וקטוי טורמל חיזוני.

הסיס מייצג האוריינטציה ה- M (χ_θ, χ_ϕ)

$$\partial M(\theta) = (\cos \theta, \sin \theta, 0) \leftarrow \text{הסיס מייצג האוריינטציה ה-} \partial M$$

עם משפט סטוקס:

$$\iint_M \text{rot } \vec{F} \cdot \vec{n} dS = \int_{\partial M} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{\partial M} x^2 dx + y^2 dy + z^2 dz$$

$$\begin{aligned} \chi(\theta) &= (\cos \theta, \sin \theta, 0) \\ \dot{\chi}(\theta) &= (-\sin \theta, \cos \theta, 0) \end{aligned} \rightarrow \int_0^{2\pi} [\cos^2 \theta (-\sin \theta) + \sin^2 \theta (\cos \theta) + 0] d\theta = 0$$

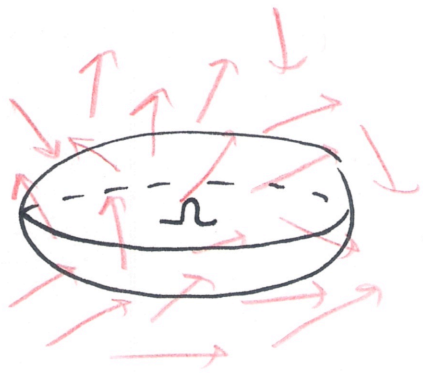
← הפענוקציוו מתאנוויוו 2π

הסגר נוסף... $\vec{F}(x, y, z) = x^2 \vec{i} + y^2 \vec{j} + z^2 \vec{k}$ תוא שנה $\text{rot } \vec{F} = 0$

$$\vec{F} = \nabla f \quad f(x, y, z) = \frac{x^3 + y^3 + z^3}{3}$$

$$\int_{\partial M} \vec{F} \cdot d\vec{r} = 0 \Leftrightarrow \text{הסגר נוסף}$$

(3) משפט גאוס:



$$\vec{F} = (P, Q, R)$$

נמן שגה ב \mathbb{R}^3 :

תחום 3-מימדי. ממ ויטה סגורה 2-מימדית.
(האנליטיקה מושרתה מ)

\mathbb{R}^3

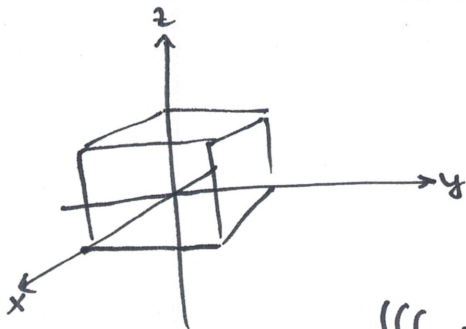
סיכום:

$$\iiint_{\Omega} \text{div } \vec{F} \, dV = \iiint_{\Omega} \left(\frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z} \right) dx dy dz =$$

$$= \iint_{\partial \Omega} P \, dy dz + Q \, dz dx + R \, dx dy = \iint_{\partial \Omega} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS$$

דוגמה:

תהי V קובייה היחידה באינטרס החיובי שבאומה מונחם על המישורים x, y, z ויהי השדה: $\vec{F} = (x, y, z)$ המשפט היחידה.



$$\iint_{\partial V} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS = \iiint_V \text{div } \vec{F} \, dV$$

לדוגמה: ציור נהוג

$$\iiint_{\Omega} \text{div } \vec{F} \, dV = \int_0^1 \int_0^1 \int_0^1 (1+1+1) \, dx dy dz = 3$$

אנליטיקה:

צד מוכנה 6-כאות.

3 שטחים המישורים xz, yz, xy נסמך:

$$S_{y=0} \quad S_{x=0} \quad S_{z=0}$$

3-1 נוסף $S_{x=1}, S_{y=1}, S_{z=1}$

תשובה:

$$\iint_{S_{z=0}} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS = \iint (x, y, 0) \cdot (0, 0, -1) \, dS = 0$$

$\vec{n} = (0, 0, -1)$
לקבועי נוסחתי

$$\vec{F}|_{S_{z=0}} = (x, y, 0)$$

כאן זהה:

$$\iint_{S_{y=0}} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS = \iint_{S_{x=0}} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS = 0$$

$$\iint_{S_{z=1}} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS$$

$$\vec{n} = (0, 0, 1) \quad \vec{F} = (x, y, 1)$$

↓

$$\iint_{S_{z=1}} (x, y, 1) \cdot (0, 0, 1) \, dS =$$

$$\iint_{S_{z=1}} dS = \int_{z=1} \text{surface} = 1$$

$$\iint_{S_{y=1}} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS = \iint_{S_{x=2}} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS = 1 \leftarrow$$

$$\iint_{\partial V} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS = 3 \quad \leftarrow$$