

## 12. cvičení z Matematické analýzy 2

8. - 12. května 2023

### 12.1 (parametrizace křivky)

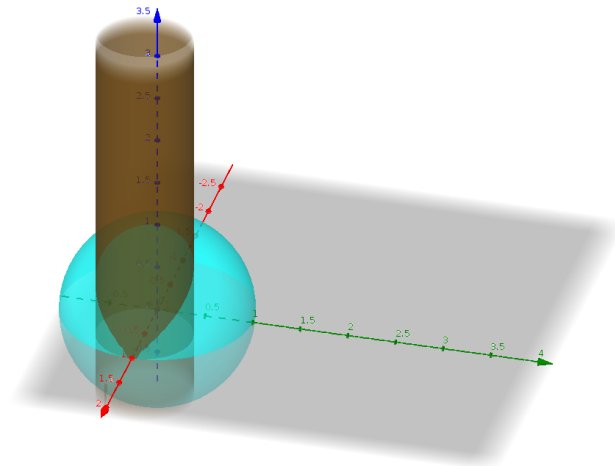
Naleznete parametrizaci část tzv. *Vivianiho* křivky

$$C: x^2 + y^2 + z^2 = 1 \quad \& \quad x^2 + y^2 = x \quad \& \quad z \geq 0.$$

#### Řešení:

Rovnice  $x^2 + y^2 = x$  je to samé jako  $(x - \frac{1}{2})^2 + y^2 = (\frac{1}{2})^2$  (což je válec).

Křivka představuje tedy průnik horní části sféry (o poloměru 1) s válcem jehož poloměr je  $\frac{1}{2}$  a osa sféry leží v plášti válce.



Parametrizací můžeme udělat vícero způsobů:

- pomocí obvyklých válcových souřadnic:

$$x = r \cos \varphi$$

$$y = r \sin \varphi$$

$$z = h$$

Po dosazení do podmínek dostaneme

$$r^2 + h^2 = 1 \quad \& \quad r^2 = r \cos \varphi \quad \& \quad h \geq 0$$

které splníme (pro všechny možnosti) při volbě  $r = \cos \varphi$ ,  $h = |\sin \varphi|$  a  $-\frac{\pi}{2} \leq \varphi \leq \frac{\pi}{2}$  (pro lepší pochopení si křivku načrtněte). Tím dostaneme parametrizaci:

$$C: x(\varphi) = \cos^2 \varphi, \quad y(\varphi) = \cos \varphi \sin \varphi, \quad z(\varphi) = |\sin \varphi| \quad \text{pro} \quad \varphi \in \langle -\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2} \rangle$$

která má požadovanou orientaci.

- pomocí posunutých válcových souřadnic (do osy výše zmíněného válce):

$$\begin{aligned}x &= \frac{1}{2} + r \cos \alpha \\y &= r \sin \alpha \\z &= h\end{aligned}$$

Po dosazení do podmínek dostaneme

$$\frac{1}{4} + r \cos \alpha + r^2 + h^2 = 1 \quad \& \quad r^2 = \left(\frac{1}{2}\right)^2 \quad \& \quad h \geq 0$$

které splníme (pro všechny možnosti) při volbě  $r = \frac{1}{2}$ ,  $h = \sqrt{\frac{1 - \cos(2 \cdot \frac{\alpha}{2})}{2}} = \sqrt{\sin^2(\frac{\alpha}{2})} = \sin(\frac{\alpha}{2})$  a  $0 \leq \alpha \leq 2\pi$  (pro lepší pochopení si křivku načrtněte). Tím dostaneme parametrizaci:

$$\mathcal{C}: \quad x(\alpha) = \frac{1}{2}(1 + \cos \alpha), \quad y(\alpha) = \frac{1}{2} \sin \alpha, \quad z(\alpha) = \sin(\frac{\alpha}{2}) \quad \text{pro} \quad \alpha \in \langle 0, 2\pi \rangle$$

která má požadovanou orientaci.

### 12.2 (délka křivky)

Určete délku křivky  $C$ , která je grafem funkce  $f(x) = \frac{x^3}{6} + \frac{1}{2x}$ ,  $x \in \langle \frac{1}{2}, 2 \rangle$ .

#### Řešení:

Funkce  $f$  má přirozenou parametrizaci  $\varphi(x) = (x, \frac{x^3}{6} + \frac{1}{2x})$ ,  $x \in \langle \frac{1}{2}, 2 \rangle$ . Tedy

$$\varphi'(x) = \left(1, \frac{x^2}{2} - \frac{1}{2x^2}\right)$$

$$\|\varphi'(x)\| = \sqrt{1 + \frac{1}{4} \left(x^2 - \frac{1}{x^2}\right)^2} = \frac{1}{2} \sqrt{x^4 + 2 + \frac{1}{x^4}} = \frac{1}{2} \sqrt{\left(x^2 + \frac{1}{x^2}\right)^2} = \frac{1}{2} \left(x^2 + \frac{1}{x^2}\right).$$

Tedy délka grafu funkce je

$$\int_C 1 \, ds = \int_{\frac{1}{2}}^2 \|\varphi'(x)\| \, dx = \int_{\frac{1}{2}}^2 \frac{1}{2} \left(x^2 + \frac{1}{x^2}\right) \, dx = \frac{1}{2} \left[\frac{x^3}{3} - \frac{1}{x}\right]_{\frac{1}{2}}^2 = 4 + \frac{1}{3}.$$

### 12.3 (křivkový integrál z funkce)

Spočítejte křivkový integrál z funkce  $f(x, y) = xy^4$  podél křivky

$$\mathcal{C}: \quad x^2 + y^2 = 16 \quad \& \quad 0 \leq x.$$

#### Řešení:

Parametrizace poloviny kružnice  $\mathcal{C}$  je  $\varphi(t) = (4 \cos t, 4 \sin t)$  pro  $t \in \langle -\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2} \rangle$ . Tedy

$$\varphi'(t) = (-4 \sin t, 4 \cos t) = 4(-\sin t, \cos t) \quad \|\varphi'(t)\| = |4| \sqrt{\sin^2 t + \cos^2 t} = 4$$

$$\int_C f \, ds = \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} f(\varphi(t)) \cdot \|\varphi'(t)\| \, dt = \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} 4 \cos t \cdot (4 \sin t)^4 \cdot 4 \, dt = 4^6 \left[ \frac{\sin^5 t}{5} \right]_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} = \frac{2 \cdot 4^6}{5}.$$

#### 12.4 (křivkový integrál z vektorového pole)

Určete křivkový integrál  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{s}$  z vektorového pole  $\vec{F} = (x + y, y - z, z^2)$ , kde  $C$  má parametrizaci  $\varphi(t) = (t^2, t^3, t^2)$ ,  $t \in \langle 0, 1 \rangle$  a orientaci určenou touto parametrizací.

##### Řešení:

Pro  $\varphi(t) = (x(t), y(t), z(t)) = (t^2, t^3, t^2)$ ,  $t \in [0, 1]$  máme

$$\varphi'(t) = \left( \frac{dx}{dt}, \frac{dy}{dt}, \frac{dz}{dt} \right) = (2t, 3t^2, 2t)$$

Takže můžeme psát

$$\begin{aligned} \int_C \vec{F} \cdot d\vec{s} &= \int_0^1 \vec{F}(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t) \, dt = \int_0^1 (x+y, y-z, z^2)|_{\varphi(t)} \cdot \varphi'(t) \, dt = \int_0^1 (t^2+t^3, t^3-t^2, t^4) \cdot \begin{pmatrix} 2t \\ 3t^2 \\ 2t \end{pmatrix} dt = \\ &= \int_0^1 2t^3 - t^4 + 5t^5 \, dt = \frac{2}{4} - \frac{1}{5} + \frac{5}{6} = \frac{17}{15}. \end{aligned}$$

Definujme si tzv. rotaci pole jako

$$\text{rot}(\vec{F}) = \nabla \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ F_1 & F_2 & F_3 \end{vmatrix} = \left( \frac{\partial F_3}{\partial y} - \frac{\partial F_2}{\partial z}, -\frac{\partial F_3}{\partial x} + \frac{\partial F_1}{\partial z}, \frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right)$$

kde  $\nabla = \left( \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right)$  je formálně definovaný vektor složený z operátorů parciálních derivací.

Pro spojitě diferencovatelné pole  $\vec{F} = (F_1, F_2, F_3)$  na jednoduše souvislé množině  $G \subseteq \mathbb{R}^3$  platí, že:

$$\vec{F} \text{ má potenciál} \Leftrightarrow \text{rot}(\vec{F}) = (0, 0, 0)$$

#### 12.5 (konzervativní pole, potenciál)

Najděte všechny hodnoty parametru  $\alpha \in \mathbb{R}$  tak, aby pole

$$\vec{F}(x, y, z) = (x^2 + y, y^2 + \alpha x, ze^z)$$

bylo konzervativní, najděte jeho potenciál a hodnotu práce síly z bodu  $A = (0, 1, 0)$  do  $B = (-1, 1, 0)$ .

**Řešení:**

Pole je definováno na celém  $\mathbb{R}^3$ , což je jednoduše souvislá množina. Pole  $\vec{F}$  je spojitě diferencovatelné, tedy potenciál pole  $\vec{F} = (F_1, F_2, F_3)$  bude existovat právě když  $\text{rot}(\vec{F}) = (0, 0, 0)$ . Tedy rotace

$$\text{rot}(\vec{F}) = \nabla \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ x^2 + y & y^2 + \alpha x & ze^z \end{vmatrix} = (0 - 0, 0 - 0, \alpha - 1),$$

je nulová na celém  $\mathbb{R}^3$  právě když  $\alpha = 1$  a pole  $\vec{F}$  pak má potenciál.

Počítání rotace pole nám tedy sice rozhodne o existenci potenciálu, ale neurčí jeho tvar. Ten musíme zjistit dalším výpočtem, jehož postup v sobě také zahrnuje (případně) zjištění neexistence potenciálu (viz dále). Pokud nás tedy zajímá pouze (ne)existence potenciálu, je jednodušší a rychlejší spočítat rotaci a pokud chceme přímo potenciál najít, použijeme následující postup a v tom případě je počítání rotace zbytečné.

Potenciál je funkce  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  taková, že

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} &= x^2 + y \\ \frac{\partial f}{\partial y} &= y^2 + \alpha x \\ \frac{\partial f}{\partial z} &= ze^z. \end{aligned}$$

Z první rovnice dostaneme

$$f(x, y, z) = \int (x^2 + y) dx = \frac{x^3}{3} + xy + C(y, z),$$

kde  $C : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  je neznámá funkce závislá nyní pouze na  $y$  a  $z$ . Nalezený tvar funkce  $f$  teď dosadíme do druhé rovnice

$$y^2 + \alpha x = \frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{x^3}{3} + xy + C(y, z) \right) = x + \frac{\partial C}{\partial y}$$

tedy

$$\frac{\partial C}{\partial y}(y, z) = y^2 + (\alpha - 1)x.$$

Levá strana rovnice nezávisí na proměnné  $x$ , tedy i pravá strana na ní nesmí záviset, takže musí být  $\alpha = 1$ . Pak máme

$$\frac{\partial C}{\partial y}(y, z) = y^2.$$

Dostáváme  $C(y, z) = \int y^2 dy = \frac{y^3}{3} + D(z)$ , kde  $D : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  je opět neznámá funkce závislá pouze na  $z$ . Zatím tedy máme

$$f(x, y, z) = \frac{x^3}{3} + xy + \frac{y^3}{3} + D(z)$$

a dosazením do poslední rovnice máme

$$ze^z = \frac{\partial f}{\partial z} = \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{x^3}{3} + xy + \frac{y^3}{3} + D(z) \right) = \frac{\partial D}{\partial z}.$$

Takže  $D(z) = \int ze^z dz = (z - 1)e^z + K$ , kde  $K \in \mathbb{R}$  je konstanta. Celkově tak máme potenciál

$$f(x, y, z) = \frac{x^3}{3} + xy + \frac{y^3}{3} + (z - 1)e^z + K.$$

Práce pole pak je

$$\int_A^B \vec{F} \, d\vec{s} = f(B) - f(A) = f(-1, 1, 0) - f(0, 1, 0) = -2 - \left(-\frac{2}{3}\right) = -\frac{4}{3}.$$