

Analisi Matematica II

prof. Claudio Saccon (*)

Lezione 59, 12 maggio 2014

(*) Dipartimento di Matematica

email: sacson@dm.unipi.it

sito web: <http://sacson.blog.dma.unipi.it>

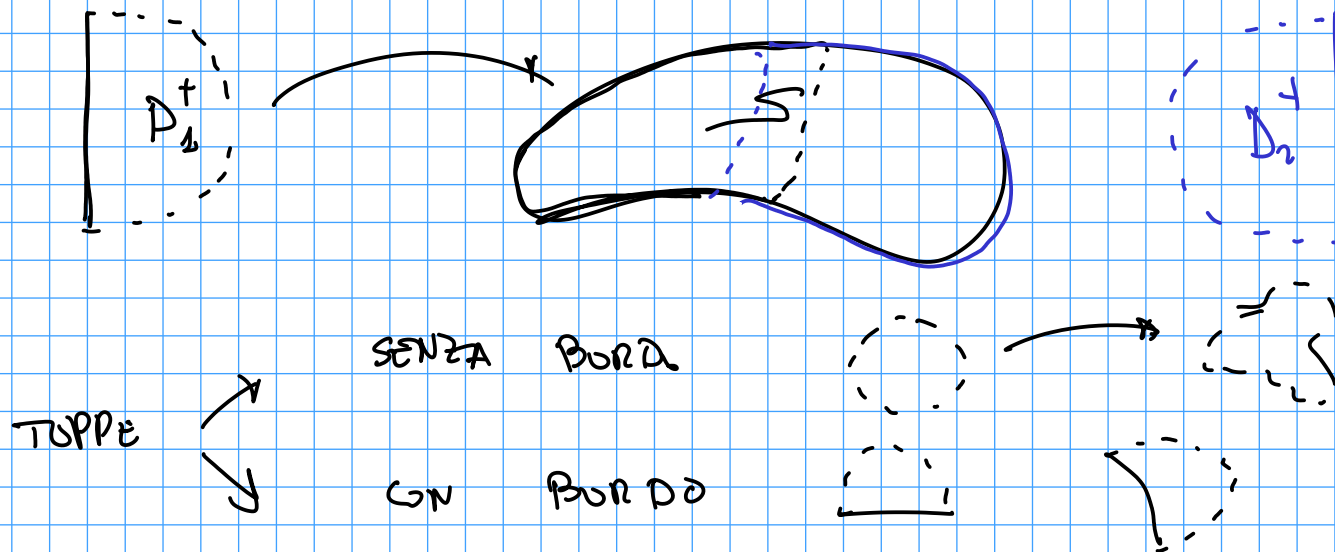
ricevimento: [il venerdì alle 11.00 - via Buonarroti 1/c,](#)
[oppure su appuntamento \(da concordare via email\)](#)

PIANO DELLE ULTIME LEZIONI

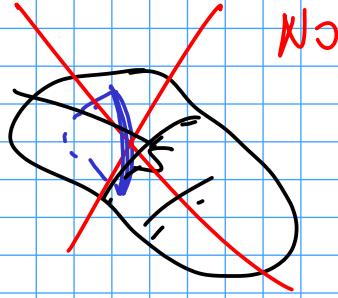
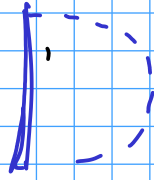
LEZIONI } LU 12
 } MA 13
 } LU 19

ESERCITAZIONI } MA 20
 } MA 27
 } Aete due ... primo del compitino

SUPERFICIE \rightsquigarrow OGGETTO OTTENUTO "INGOLLANDO TOPPE"



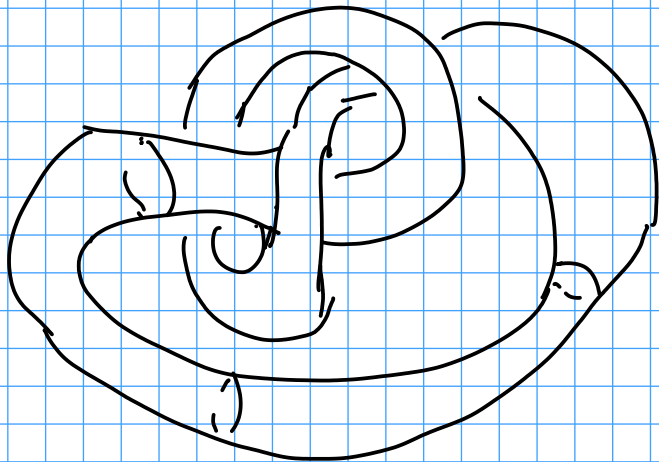
(NOTA CHE



Ho CHE SIO CHE
deve essere "aperto in S " cioè
aperto in \mathbb{R}^3

OGNI "TOPPA" $S_1 \dots S_n$
 $S_i = A_i \cap S$ con A_i

LE SUPERFICI POSSONO ESSERE COMPLICATE



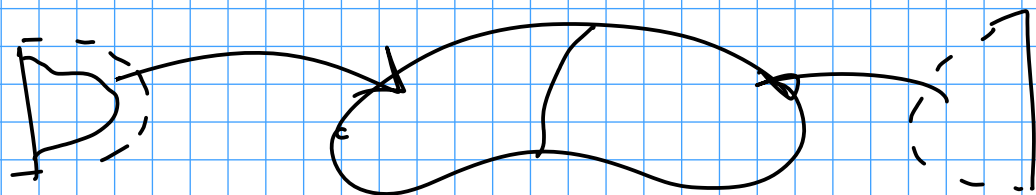
1

FATTO Dato una superficie S , ottenuta in collando

$S_1 \dots S_m$ con delle sopra posto trovato
 \tilde{S}_1, \tilde{S}_m con $\tilde{S}_i \subset \tilde{S}_1$ $\tilde{S}_i \cap \tilde{S}_j \neq \emptyset$
se $i \neq j$

$$S = \tilde{S}_1 \cup \dots \cup \tilde{S}_m \quad \tilde{S}_i = \pi_i(\tilde{D}) / \pi_i(\tilde{D}^+)$$

$\tilde{D} \subset \mathbb{D} / \mathbb{D}^+$



e definito $\int_S f d\sigma = \cup \int_{\tilde{S}_i} f d\sigma$ dove

$$\int_{\tilde{S}_i} f d\sigma = \int_{\tilde{D}} f(\pi_i) \left\| \frac{\partial \pi_i}{\partial x} \otimes \frac{\partial \pi_i}{\partial y} \right\|$$

ORIENTAMENTO DI UNA SUPERFICIE !?

Dato $\Gamma: D \rightarrow \mathbb{R}^3$ con $D \subset \mathbb{R}^2$

Γ regolare, $\frac{\partial \Gamma}{\partial x} \otimes \frac{\partial \Gamma}{\partial y} \neq 0$

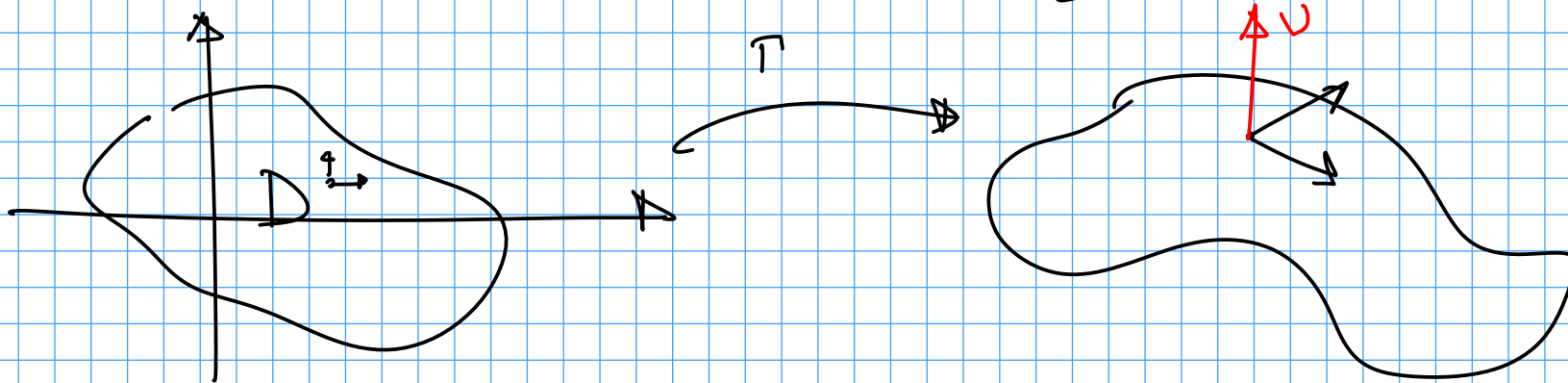
\Rightarrow in ogni punto
il vettore $\frac{\partial \Gamma}{\partial x} \otimes \frac{\partial \Gamma}{\partial y} = \mathbf{v}$ è ORTOGONALE

SI A $\frac{\partial \Gamma}{\partial x}$ e $\frac{\partial \Gamma}{\partial y} \Rightarrow$ è ORTOGONALE

AL PIANO TANGENTE A $S = \Gamma(D)$

\Rightarrow È UN VETTORE NORMALE A S CHE VARIA CON

CONTINUITÀ SU TUTTA LA SUPERFICIE



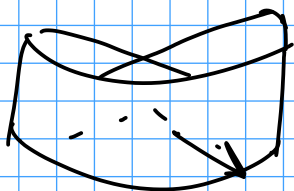
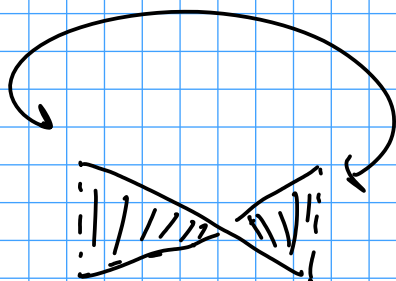
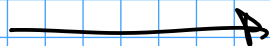
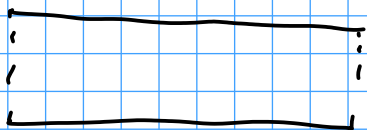
SE CONSIDERO $S = S_1 \cup \dots \cup S_p$ SU OGNI

Si posso scegliere un tale campo di vettori

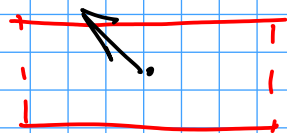
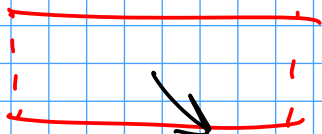
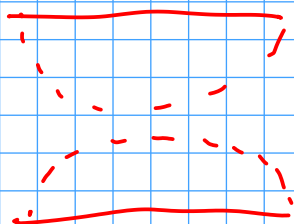
NON È DETTO PERÒ CHE SI POSSA TROVARE UN

CAMPO DI VETTORI NORMALI CONTINUO DEFINITO
SU TUTTA S

→ NASTRO DI MÖBIUS



SCEGLI UN PUNTO E
UNA NORMALE IN QUEL PUNTO
MI MUOVO LUNGO LA LINEA
MEDIANA

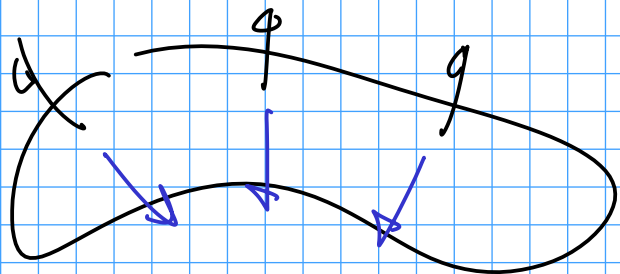


NON È
ORIENTABILE

DEF. S è ORIENTABILE SE ESISTE UN CAMPO
DI VETTORI NORMALI, CHE VARIA CON CONTINUITÀ,

DEFINITO SU TUTTO S .

SE S È ORIENTABILE \rightarrow SONO POSSIBILI DUE
ORIENTAZIONI (TRA LORO OPPOSITE) \leftarrow



FATTO SE $S = \partial\Omega$ con $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ Ω LIMITATO

(e abbastanza buono - almeno Ω open ...)

• S non ha bordo

• S è ORIENTABILE: IN QUESTO CASO CONVENIAMO
CHE L'ORIENTAMENTO SIA FATTO DA NORMALI CHE PUNTANO
ESTERNAMENTE A Ω !!

IDEA: $\Omega = \{ * = (x_1, x_2, x_3) : G(*) \stackrel{(\leq)}{<} 0 \}$

dove G è $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, regolare con $\nabla G(x) \neq 0$ - -

$\forall x$ con $G(x) = 0$

$\Rightarrow S = \{x : G(x) = 0\}$ è una superficie (Teorema def)

e $\nu(x) = \nabla G(x)$ fornisce un campo di vettori normali:

che puntano verso l'esterno di Ω .

DEF. (FLUSSO) Sia S è una superficie orientabile

e $\vec{\nu}$ è normale UNITARIA.

Dato un campo \vec{f} definito su S , e valori in \mathbb{R}^3

CHIAMO flusso di \vec{f} su S l'integrale

$$\iint_S (\vec{f} \cdot \vec{\nu}) ds =: \Phi(\vec{f}, S)$$

OSS Supponiamo che $S = \Gamma(D)$ con $D \subset \mathbb{R}^2$.

(per es. $D =$ disco / mezzo disco o in OGNI CAS SI SI PUÒ RICONSTRUIRE)

DURANTE A QUESTA SITUAZIONE! Per def. di integrale di superficie

$$\Phi(\vec{f}, S) = \iint_D \vec{f}(\Gamma(x,y)) \cdot \vec{v}(x,y) \|\Gamma_x \otimes \Gamma_y\| dx dy = \textcircled{*}$$

SE INOLTRE " Γ è coerente con v " $\vec{v}(x,y) \parallel \Gamma_x \otimes \Gamma_y$

$$\textcircled{*} = \iint_D \vec{f}(\Gamma(x,y)) \cdot \frac{\Gamma_x \otimes \Gamma_y}{\|\Gamma_x \otimes \Gamma_y\|} \|\Gamma_x \otimes \Gamma_y\| dx dy =$$

DUNQUE

$$\Phi(\vec{f}, S) = \iint_D \vec{f}(\Gamma(x,y)) \cdot \Gamma_x(x,y) \otimes \Gamma_y(x,y) dx dy$$

$$(S = \Gamma(D), v = \frac{\Gamma_x \otimes \Gamma_y}{\|\Gamma_x \otimes \Gamma_y\|})$$

CASO CARTESIANO $D \subset \mathbb{R}^2, g: D \rightarrow \mathbb{R}$

$$S = \{(x,y,z) : (x,y) \in D, z = g(x,y)\} (= \text{grafico di } g)$$

IN QUESTO CASO POSSO SCEGLIERE $\Gamma(x,y) = \begin{pmatrix} x \\ y \\ g(x,y) \end{pmatrix}$

TEOREMA (della DIVERGENZA)

$\Omega \subset \mathbb{R}^3$ regolare ($\Omega = \{ G(x,y,z) < 0 \}$ con $G \in C^1$ e tale che $\nabla G(x,y,z) \neq 0$ dove $G=0$)

Si - $S = \partial\Omega$ dy, come visto, è una superficie regolare
(SI PUÒ ANCHE AMMETTERE CHE Ω ABBA SPAIGOLI \rightarrow S "REGOLARE ATTRA")
orientabile (scelta l'orientamento con il punto verso fuori)

Sappiamo che $S = \{ G(x,y,z) = 0 \}$

Se $\vec{f}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ è un campo di vettori C^1 (differenziabile

con differenziale continuo) ALLORA

$$\iiint_{\Omega} \operatorname{div}(\vec{f}) \, dx \, dy \, dz = \oint_S (\vec{f}, \vec{n})$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{f} = \frac{\partial f_1}{\partial x} + \frac{\partial f_2}{\partial y} + \frac{\partial f_3}{\partial z}$$

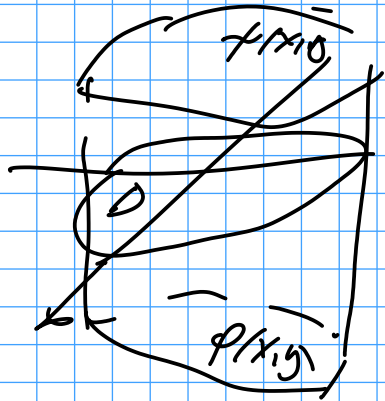
DIMOSTRAZIONE IN UN CASO SEMPLICE

Ω "NORMALE RISPETTO A OGNI ASSE" (I TRE ASSI CARTESIANI)

RIGUARDO CHE Ω è NORMALE RISPETTO ALL'ASSE Z

$\exists D \subset \mathbb{R}^2$, $\exists \varphi \leq \psi : D \rightarrow \mathbb{R}$ tali che

$$\Omega = \{ (x, y, z) : (x, y) \in D, \varphi(x, y) \leq z \leq \psi(x, y) \}$$



ANALOGAMENTE SI DEFINISCE
QUANDO Ω È NORMALE
RISPETTO A X / Y

DM.

POSSIAMO SCRIVERE

$$\Omega = \{ (x, y, z) : (x, y) \in D_1, \varphi_1(x, y) \leq z \leq \psi_1(x, y) \}$$

$$\operatorname{div}(f) = \frac{\partial f_1}{\partial x} + \frac{\partial f_2}{\partial y} + \frac{\partial f_3}{\partial z}$$

$$\iiint_{\Omega} \frac{\partial f_3}{\partial z} dx dy dz = \iint_{D_1} \left(\int_{\varphi_1(x,y)}^{\psi_1(x,y)} \frac{\partial f_3}{\partial z} dz \right) dx dy =$$

$$\iint_{D_1} f_3(x, y, \psi_1(x, y)) dx dy - \iint_{D_1} f_3(x, y, \varphi_1(x, y)) dx dy$$

\uparrow
 \uparrow
 (??) $\iint_S \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ p_3 \end{pmatrix} \cdot \vec{\nu} \, d\sigma$

ANALOGAMENTE

$\iiint_\Omega \frac{\partial p_1}{\partial x} \, dx \, dy \, dz = \iint_S \begin{pmatrix} p_1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \vec{\nu} \, d\sigma$ (Ω NORMALE RISPOSTO)

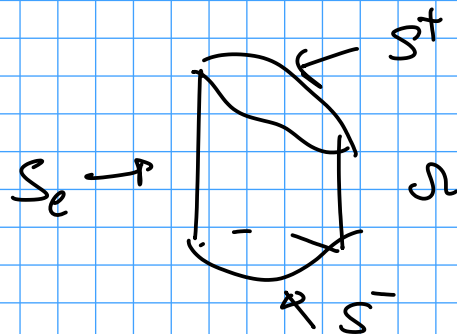
$\iiint_\Omega \frac{\partial p_2}{\partial y} \, dx \, dy \, dz = \iint_S \begin{pmatrix} 0 \\ p_2 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \vec{\nu} \, d\sigma$ (Ω \vec{e}_1 NORMALE RISPOSTO)

\Downarrow SOMMA

$\iiint_\Omega \operatorname{div}(\vec{p}) \, dx \, dy \, dz = \iint_S \vec{p} \cdot \vec{\nu} \, d\sigma$

VERIFICHIAMO

(??)



$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ p_3 \end{pmatrix}$ \vec{e}_3 PARALLELO A $S_e \Rightarrow \iint_{S_e} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ p_3 \end{pmatrix} \cdot \vec{\nu} \, d\sigma = 0$

S^+ è cartesiana rispetto a $\psi_1: D \rightarrow \mathbb{R}^n$.

Per quale motivo

$$\iint_{S^+} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ f_3 \end{pmatrix} \cdot \vec{\nu} \, d\sigma$$

$$\Gamma_x \otimes \Gamma_y = \begin{pmatrix} -\psi_x \\ -\psi_y \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\iint_D -0 \cdot \psi_{1x} - 0 \cdot \psi_{1y} + f_3 \quad \leftarrow \text{IL PRIMO ADDENDO IN } \textcircled{??}$$

IL SECONDO ADDENDO È $\iint_{S^-} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ f_3 \end{pmatrix} \cdot \vec{\nu} \, d\sigma$

(IL MENO COMPARE PERCHÉ nella rappresentazione cartesiana \checkmark lo normale se "verso l'alto", mentre lo normale uscente da Ω se verso il basso)

\Rightarrow FINE DIM.

IN GENERALE SI PUÒ SPEZZARE Ω IN TANTI INSIEMI Ω_i NORMALI AI TRE ASSI — NOTO CHE SUI PEZZI DI FRONTIERA INTERNI GLI INTEGRALI SI CANCELLANO

