

Claudio Saccon (\*)  
 Ingegneria Aerospaziale  
 Lezioni di Analisi Matematica 2 e Complementi

Lezione 64 11/05/21

email: [claudio.saccon@CHIOCCIOLAunipi.it](mailto:claudio.saccon@CHIOCCIOLAunipi.it)  
 web: <http://pagine.dm.unipi.it/csblog1/>

Ricevimento su appuntamento da concordare per email

$$D = \{ 4 \geq x^2 + y^2 \geq 1 + z^2 \}$$

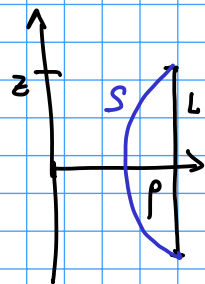
$$\vec{f}(x, y, z) = 3xyz^2(y\vec{i} - x\vec{j}) + 2z^3x^2\vec{k}$$

Calcolare i flussi  $\Phi(\vec{f}, L, \hat{\nu})$  e  $\Phi(\vec{f}, S, \hat{\nu})$  dove

$$L \text{ e } S \text{ sono } L = \{ x^2 + y^2 = 4, z^2 \leq 3 \} = \{ x^2 + y^2 = 4, -\sqrt{3} \leq z \leq \sqrt{3} \}$$

$$S = \{ x^2 + y^2 = 1 + z^2, z^2 \leq 3 \}$$

$$\partial D = L \cup S$$



Tutto molto  
 intorno all'asse  
 z

$\hat{\nu}$  = normale uscente da D

Lo caso più semplice è  $\Phi_{TOT} = \Phi(\vec{f}, \partial D, \hat{\nu}) = \Phi(\vec{f}, L, \hat{\nu}) + \Phi(\vec{f}, S, \hat{\nu})$   
 perché in questo caso posso usare il teorema della div.

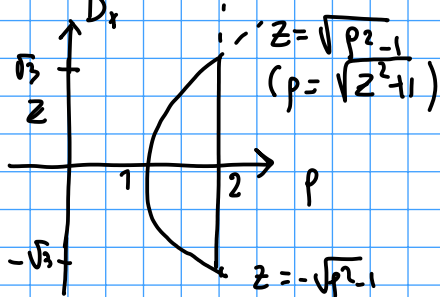
$$\Phi_{TOT} = \iiint_D \operatorname{div}(\vec{f}) \, dx \, dy \, dz = \iiint_D \left( 3y^2z^2 - 3x^2z^2 + 6z^3x \right) \, dx \, dy \, dz$$

$$\left( 3xy z^2 (y \vec{i} - x \vec{j}) + 2z^3 x^2 \vec{k} \right) = \iiint_D 3z^2 (x^2 + y^2) dx dy dz$$

coordinate cilindriche  $z = z$   $x = \rho \cos \theta$   $y = \rho \sin \theta$

$$\iiint_{D_1} 3z^2 (\rho^2) \rho d\rho d\theta dz \quad \text{dove } D_1 = \{(\rho, \theta, z) : 4 \geq \rho^2 \geq 1+z^2, 0 \leq \theta \leq 2\pi\}$$

$$= 2\pi \iint_{\tilde{D}_1} 3z \rho^3 d\rho dz = \tilde{D}_1 = \{(\rho, z) : 4 \geq \rho^2 \geq 1+z^2\}$$



$$2\pi \int_{-1}^1 \left( \int_{-\sqrt{\rho^2-1}}^{\sqrt{\rho^2-1}} 3z \rho^3 dz \right) d\rho \quad \Rightarrow \quad 2\pi \int_{-\sqrt{3}}^{\sqrt{3}} \left( \int_{\sqrt{z^2+1}}^2 3z \rho^3 d\rho \right) dz$$

$$\rightarrow 2\pi \int_1^2 \rho^3 \left[ \frac{z^3}{3} \right]_{-\sqrt{\rho^2-1}}^{\sqrt{\rho^2-1}} d\rho = 2\pi \int_1^2 \rho^3 \cdot 2 \cdot (\rho^2-1)^{3/2} d\rho = 2\pi \int_1^2 \underbrace{\rho^2}_{s} \cdot \underbrace{\rho(\rho^2-1)^{3/2}}_{s-1} ds = 2\pi \int_1^4 \left( (s-1)^{5/2} + (s-1)^{3/2} \right) ds =$$

$$2\pi \left[ \frac{2}{7} (s-1)^{7/2} + \frac{2}{5} (s-1)^{5/2} \right]_1^4 =$$

$$2\pi \cdot 2 \left( \frac{1}{7} 3^{7/2} + \frac{1}{5} 3^{5/2} \right) = \frac{2}{35} \left( 5 \cdot 27 \sqrt{3} + 7 \cdot 9 \sqrt{3} \right) =$$

$$2\pi \frac{2}{35} (135 + 63) \sqrt{3} = \frac{792}{35} \sqrt{3} \pi$$

Ho CALCOLATO  $\phi(\vec{f}, \text{SOL}, \hat{v})$

Se guardo bene mi accorgo che  $\vec{f} \perp \hat{v}$  su  $L$

su  $L \hat{\nu}(x,y,z) = \frac{1}{2} (x, y, 0)$   
⊥ perpendicolare



$g = \lambda(x,y,z) (-y, x, \text{qualcosa})$

$\Rightarrow \phi(\vec{g}, L, \hat{\nu}) = 0 !!!$

$\Rightarrow \Phi(\vec{g}, S, \hat{\nu}) = \frac{1792 \sqrt{3} \pi}{35}$

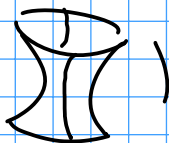
Vediamo un abbozzo di calcolo... (USO LA DEF. DI FLUSSO)

$\iint_S \vec{g} \cdot \hat{\nu} = ??$  Devo parametrizzare  $S$ . In realtà:

NON  $\exists \Gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$  che descriva  $S$



(MI SERVONO DUE "TOPPI")

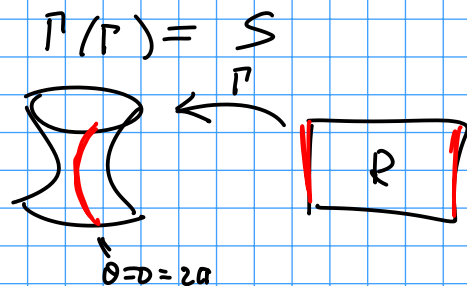


Però se uso le "coordinate cilindriche"

$\Gamma(\theta, z) = (\sqrt{z^2+1} \cos \theta, \sqrt{z^2+1} \sin \theta, z)$

$\{ 0 \leq \theta \leq 2\pi \quad -\sqrt{3} \leq z \leq \sqrt{3} \} \leftarrow \mathbb{R}$

$\Gamma$  non è iniettivo ma lo "saldano" non conta nell'integrale (MISURA dei  $\{0, 2\pi\}$  colturi e quello in  $\mathbb{R}^1$ )



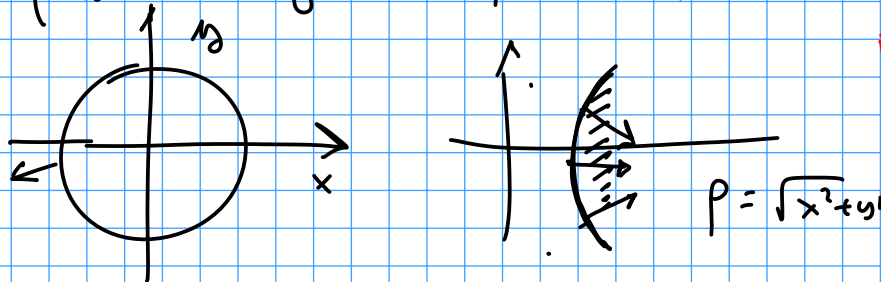
$\frac{\partial \Gamma}{\partial \theta} = -\sqrt{z^2+1} \sin \theta \vec{i} + \sqrt{z^2+1} \cos \theta \vec{j}$

$\frac{\partial \Gamma}{\partial z} = \frac{z}{\sqrt{z^2+1}} \cos \theta \vec{i} + \frac{z}{\sqrt{z^2+1}} \sin \theta \vec{j} + \vec{k}$

$\vec{N}_{\Gamma} = \frac{\partial \Gamma}{\partial \theta} \otimes \frac{\partial \Gamma}{\partial z} = \det \begin{bmatrix} \vec{i} & -\sqrt{z^2+1} \sin \theta & \frac{z}{\sqrt{z^2+1}} \cos \theta \\ \vec{j} & \sqrt{z^2+1} \cos \theta & \frac{z}{\sqrt{z^2+1}} \sin \theta \\ \vec{k} & 0 & 1 \end{bmatrix} =$

$$\vec{i} \left( \sqrt{z^2+1} \cos \theta \right) - \vec{j} \left( -\sqrt{z^2+1} \sin \theta \right) + \vec{k} \left( z \cos^2 \theta - z \sin^2 \theta \right) =$$

$$\sqrt{z^2+1} \left( i \cos \theta + \vec{j} \sin \theta \right) - z \vec{k} \quad \leftarrow \text{PUNTA VERSO L'INTERNO DI } D \text{ e "discorde" do } \vec{j}$$



$$\Phi(\vec{r}, s, \vec{j}) = -\Phi(\vec{r}, \vec{i})$$

$$= - \iint_R \vec{j} \cdot (\nabla(\Gamma(\theta, z)) \cdot N_p(\theta, z)) \, d\theta \, dz =$$

$$- \int_0^{2\pi} d\theta \int_{-\sqrt{3}}^{\sqrt{3}} \left\{ 3 \sqrt{z^2+1} \cos \theta \sqrt{z^2+1} \sin \theta z^2 \left( \underbrace{3 \sqrt{z^2+1} \sin \theta \vec{i} - 3 \sqrt{z^2+1} \cos \theta \vec{j}}_{\text{Perpendicolare}} \right) \right.$$

$$\left. + 2 z^3 \left( \sqrt{z^2+1} \cos \theta \right) \vec{k} \right) \cdot \left( \sqrt{z^2+1} \left( i \cos \theta + \vec{j} \sin \theta \right) - z \vec{k} \right)$$

RIMANE SOLO LA COMPONENTE Z

$$= - \int_0^{2\pi} d\theta \int_{-\sqrt{3}}^{\sqrt{3}} 2 z^3 (z^2+1) \cos^2 \theta (-z) \, dz = \int_0^{2\pi} \cos^2 \theta \int_{-\sqrt{3}}^{\sqrt{3}} 2 z^4 (z^2+1) \, dz$$

$$= \pi \left[ \frac{2}{7} z^7 + \frac{2}{5} z^5 \right]_{-\sqrt{3}}^{\sqrt{3}} = 4\pi \left( \frac{27}{7} + \frac{9}{5} \right) = \dots$$

DOVREBBE TORNARE

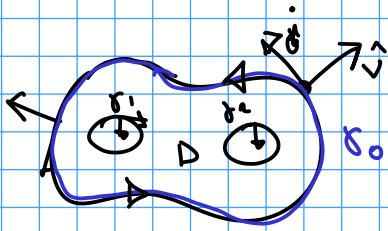
VERSIONE BIDIMENSIONALE DEL T. DIV.

RICORDO.

$$D \subset \mathbb{R}^2$$

DOMINIO REG. A TRATTI  $\Rightarrow$

$\partial D =$  UNIONE DI CURVE CHIUSE REG A TRATTI  
 $\gamma_0 \gamma_1 \dots \gamma_k$



Se  $\hat{n}$  è lo normale uscente da D

nei pt di  $\partial D \Rightarrow$  c'è un vers per  $\partial D$

nel senso che posso scegliere queste curve

in modo coerente con  $\partial D$

TEOR. Se  $D \subset \mathbb{R}^2$  reg. a tratti e  $\vec{f}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^2$

$\Omega$  aperto  $D \subset \Omega$ ,  $\vec{f}$  è  $C^1(\Omega)$  allora

$$\iint_D \operatorname{div} \vec{f} \, dx dy = \iint_D \left( \frac{\partial f_1}{\partial x} + \frac{\partial f_2}{\partial y} \right) dx dy = \int_{\partial D} (\vec{f} \cdot \hat{n}) \, ds$$

$$= \sum_{i=0}^k \int_{\gamma_i} (\vec{f} \cdot \hat{n}) \, ds \quad \text{dove } \gamma_0 \dots \gamma_k \text{ descrivono } \partial D$$

*INT. DI 1° SPECIE - NON CONTA IL VERSO DELLE  $\gamma_i$ .*

$$\left( \text{per ogni } i \int_{\gamma_i} \vec{f} \cdot \hat{n} \, ds = \int_a^b \vec{f}(\gamma_i(t)) \cdot \hat{n}(\gamma_i(t)) \|\gamma_i'(t)\| dt \right)$$

(NON LO DIMOSTRO - SIMILE AL CASO TRIDIM.)



### TEOREMA (FORMULA DI GAUSS - GREEN)

Nelle stesse ipotesi di sopra; suppongo che le  $\gamma_i$  abbiano verso coerente con  $\partial D$

$$\iint_D \left( \frac{\partial f_2}{\partial x} - \frac{\partial f_1}{\partial y} \right) dx dy = \sum_{i=0}^k \int_{\gamma_i} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$

*int. di 2° specie - CONTA IL VERSO DELLE  $\gamma_i$ .*



(NEGLI INT. CURVILINEI INTEGRA LA COMPONENTE TANGENTE)

# IDEA DI DIM.

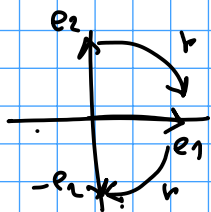
CONSIDERO LA ROTAZIONE  $r: \mathbb{D}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$r(x, y) = (y, -x)$$

$$r = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$r \hat{e}_2 = r \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \hat{e}_1$$

$$r \hat{e}_1 = r \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} = -\hat{e}_2$$



$r$  ruota di  $90^\circ$  in senso orario

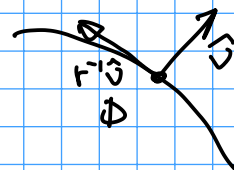
( $r$  ruota di  $-90^\circ$ )

Dato  $\vec{f} = f_1 \vec{i} + f_2 \vec{j}$

applico il teo dello div. e

$$\vec{g} := r \vec{f} = f_2 \vec{i} - f_1 \vec{j} \Rightarrow$$

$$\iint_D \operatorname{div} \vec{g} \, dx dy = \iint_{\partial D} (\vec{g} \cdot \vec{\nu}) \, ds$$



$$\iint_D \left( \frac{\partial f_2}{\partial x} - \frac{\partial f_1}{\partial y} \right) dx dy$$

$$\iint_{\partial D} (r \vec{f} \cdot \vec{\nu}) \, ds$$

$$\iint_{\partial D} \vec{f} \cdot (r^{-1} \vec{\nu}) \, ds$$

$\vec{\nu}$  ruotato di  $90^\circ$  in senso orario

Il.  $\vec{\nu}$  ← perche'  $\vec{e}_i$  coerenti con  $\partial D$

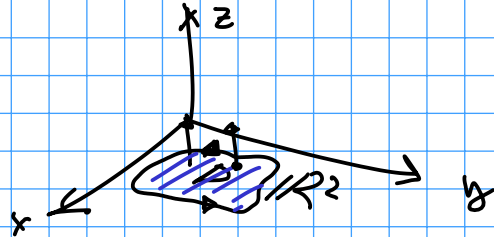
$$\int_{\partial D} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \sum_{i=1}^n \int_{\sigma_i} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$

DUNQUE VALE LA FORMULA

$$\iint_D \left( \frac{\partial f_2}{\partial x} - \frac{\partial f_1}{\partial y} \right) dx dy = \int_{\partial D} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$

Percorso col verso coerente con  $\vec{\nu}$

Se "immerso"  $\mathbb{R}^2$  in  $\mathbb{R}^3$



per leggere le formule di Gauss-Green nel seguente modo:

$$\iint_D (\text{rot } \vec{f} \cdot \hat{\nu}) d\vec{r} = \int_{\Sigma(D)} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$

due sono vedute  $D$  come superficie dentro  $\mathbb{R}^3$

(lo posso parametrizzare con  $\Gamma(u, v) = (u, v, 0) \Rightarrow$

$$\frac{\partial \Gamma}{\partial u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{i}, \quad \frac{\partial \Gamma}{\partial v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{j}, \quad \vec{N}_p = \vec{k}$$

e decido che  $\int_{\Sigma(D)} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \sum_{i \rightarrow} \int_{\gamma_i} \vec{f} \cdot d\vec{s}$

$\partial D$  in  $\mathbb{R}^2$  diventa  $\Sigma(D) = \{(u, v, 0) : (u, v) \in \mathbb{R}^2\}$

si vede che il verso coerente di  $\partial D$  in  $\mathbb{R}^2$  diventa il verso coerente di  $\Sigma(D)$  in  $\mathbb{R}^3$

Dunque  $\text{rot } \vec{f} = \text{rotore di } f_1 \cdot \vec{i} + f_2 \cdot \vec{j} + 0 \cdot \vec{k}$

$\Rightarrow \text{rotore} = \left( \frac{\partial f_2}{\partial x} - \frac{\partial f_1}{\partial y} \right) \vec{k}$

QUESTA FORMULA SI GENERALIZZA A UNA SUPERFICIE ORIENTATA QUALUNQUA

### TEOREMA DI STOKES

Sia  $(S, \hat{\nu})$  superficie (reg. e holi) orientata (in  $\mathbb{R}^3$ )

Allora  $\Sigma(S)$  si descrive con un numero finito di curve chiuse  $\gamma_0 \dots \gamma_k$  percorse con verso coerente con  $\hat{\nu}$ .

Se  $\vec{f}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$   $\Omega$  aperto  $S \subset \Omega$ , e un campo  $C^1$

allora è definito il rotore di  $\vec{f}$ :

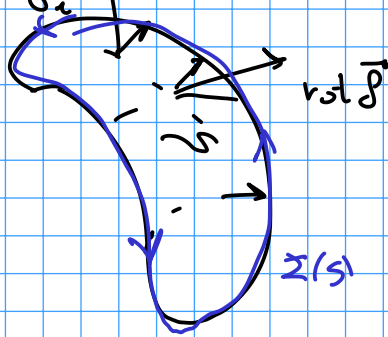
$$\text{rot } \vec{f} = \vec{\nabla} \otimes \vec{f} = \det \begin{bmatrix} i & D_x & f_1 \\ j & D_y & f_2 \\ k & D_z & f_3 \end{bmatrix} = \dots$$

(coincide con  $\left(\frac{\partial f_2}{\partial x} - \frac{\partial f_1}{\partial y}\right) \vec{k}$  se  $f_3 = 0$  e  $f_1, f_2$  non dipendono da  $z$ )

⇒ VALE LA FORMULA DI STOKES:

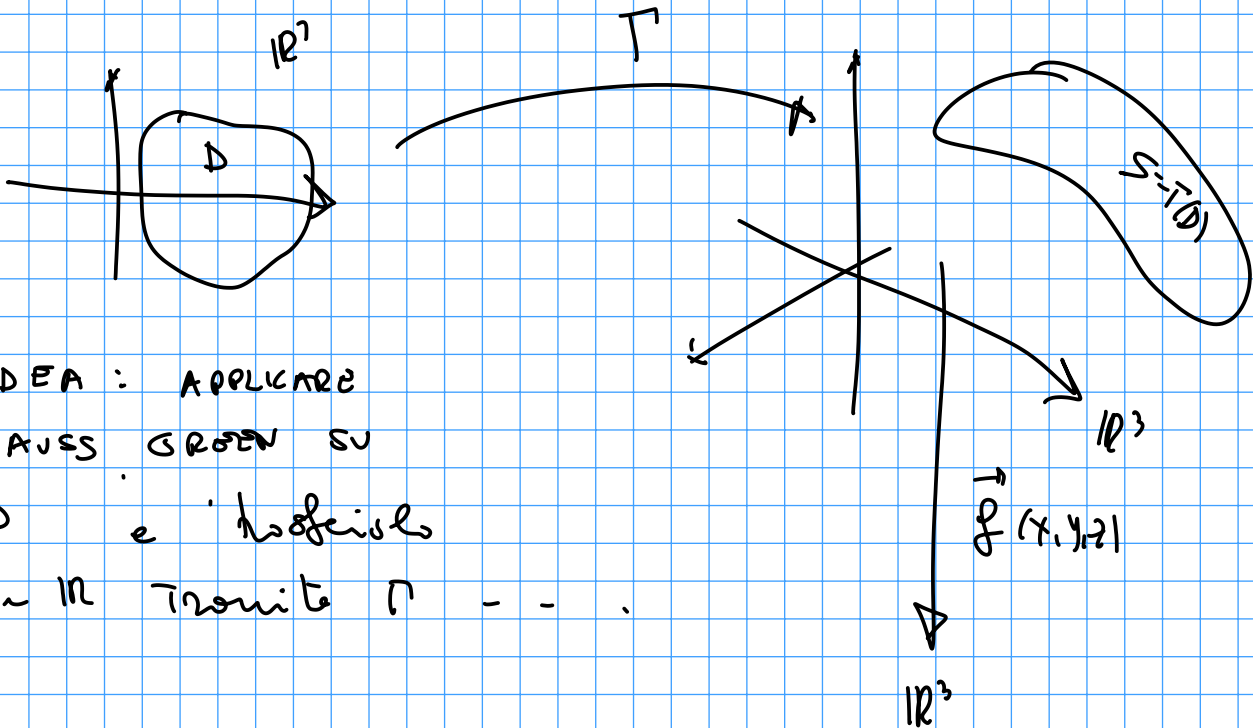
$$\oint_S (\vec{f}, \hat{\nu}) = \iint_S (\vec{f}, \hat{\nu}) d\sigma = \int_{\Sigma(S)} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$

$$= \sum_{i=1}^k \int_{\sigma_i} \vec{f} \cdot d\vec{s} \quad \left( \text{con le } \sigma_i \text{ che descrivono } \Sigma(S) \text{ in modo coerente con } \hat{\nu} \right)$$



È CRUCIALE CAPIRE  
COME VANNO ORIENTATI  
IL FLUSSO ATTRAVERSO  $S$   
E LA "CIRCUITAZIONE" SU  $\Sigma(S)$

NON PACCIO LA DIM. IDEA: se  $S$  è piana



IDEA: APPLICARE  
GAUSS GREEN SU

$D$  e i coefficienti

in  $n$  tramite  $\Gamma$  - - -





